

# MANIPOLAZIONE TRAMITE RICONOSCIMENTO DELLE FORME

ITT FAUSER NOVARA



# STRUTTURA HARDWARE



# STRUTTURA SOFTWARE



C#

ELABORAZIONE  
IMMAGINE

CINEMATICA  
INVERSA

COMUNICAZIONE



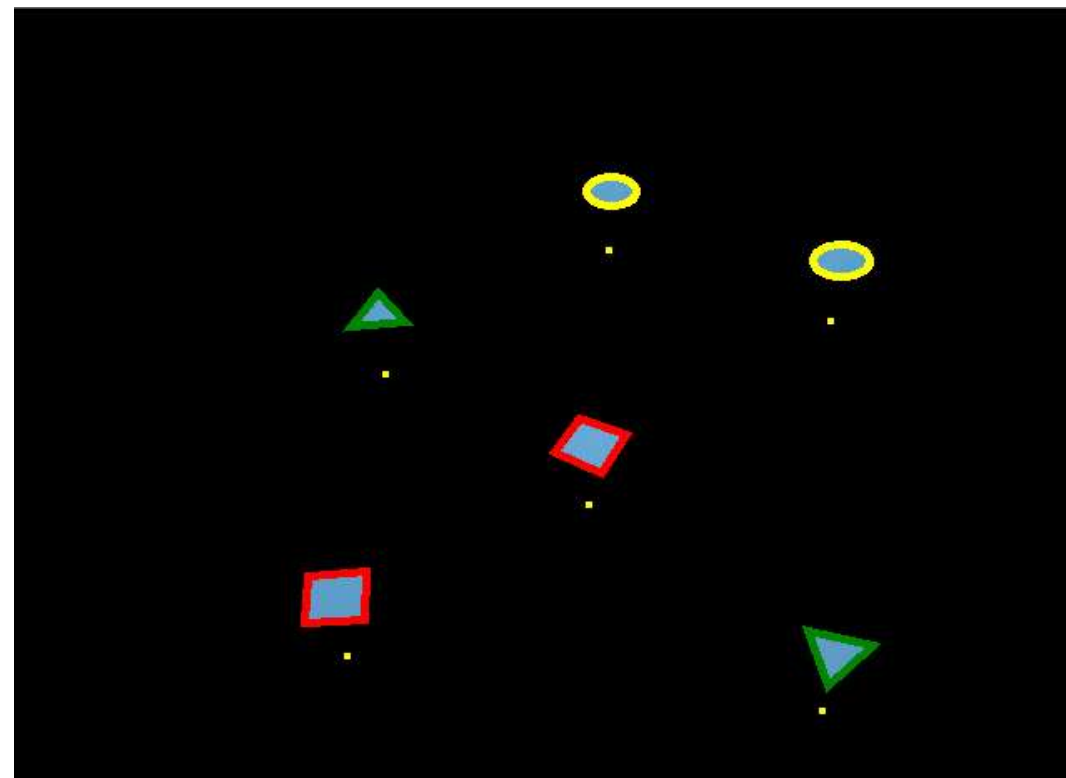
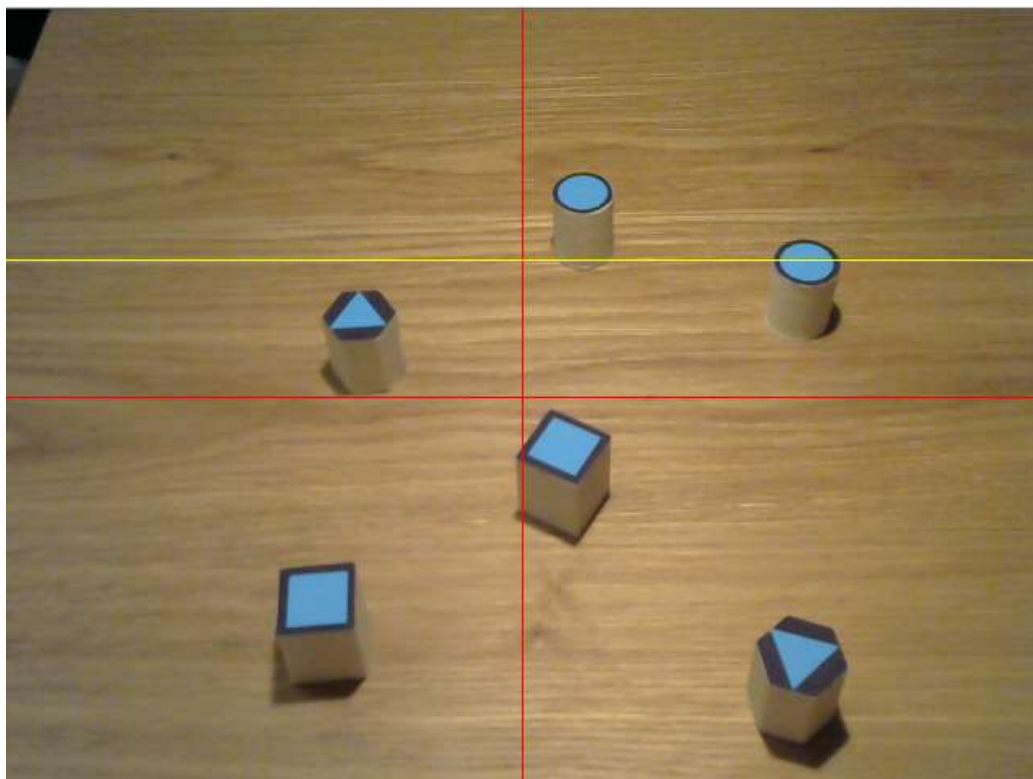
C++

COMUNICAZIONE

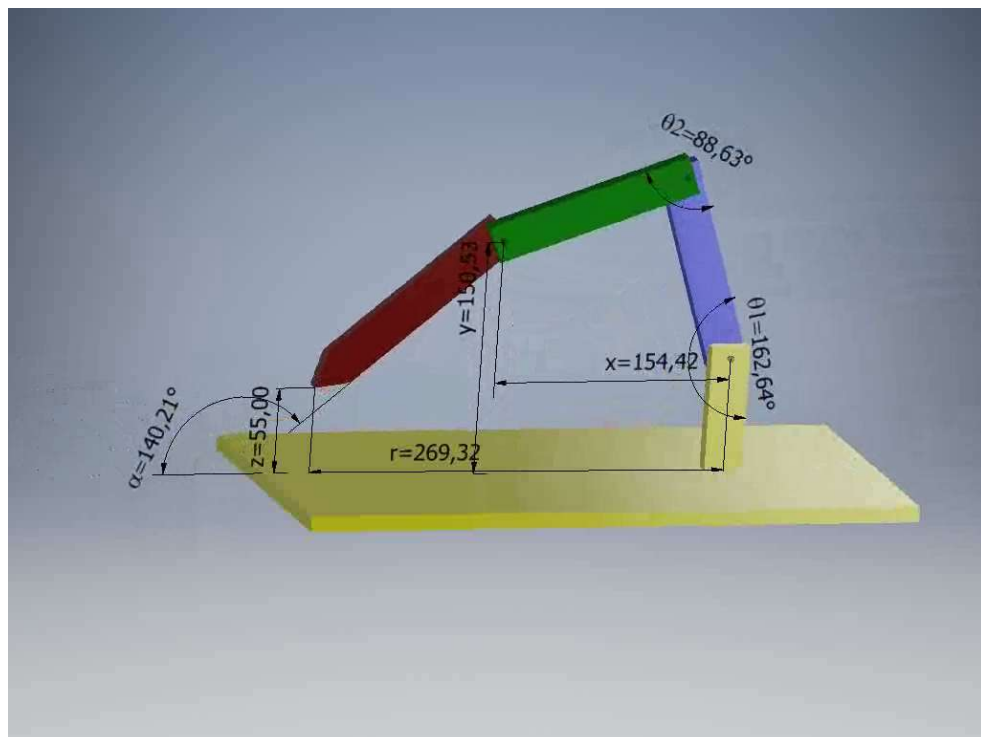
COMANDO  
SERVOMOTORI

# ELABORAZIONE IMMAGINE

- ACQUISIZIONE E RICONOSCIMENTO FORME (ACCORD.NET)



# CINEMATICA INVERSA

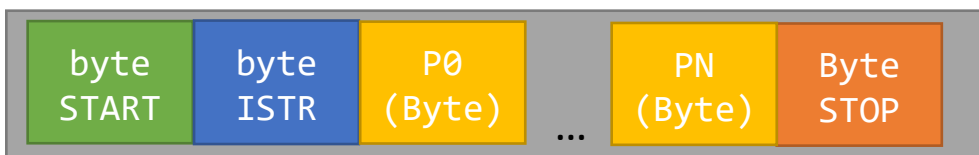


# COMUNICAZIONE

## Istruzioni per il Braccio:



## Compilazione in bytes:



→ Invio in SERIALE (ad Arduino)



```
MoveAt ... //muove il braccio (coord)
```

```
MoveServo ... //muove I motori (angoli)
```

```
ServoDelay ... //velocità servo
```

```
Delay ... //pause (tempo)
```

# POSSIBILI APPLICAZIONI

- assemblaggio
- controllo di **qualità** → **rimozione** pezzi **difettosi** automatica
- confezionamento
- Settore militare
- Settore medico