



UNIVERSITÀ POLITECNICA DELLE MARCHE

FACOLTÀ DI INGEGNERIA

Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica

**ASSERVIMENTO DI UN TORNO AUTOMATICO TRAMITE ROBOT
COLLABORATIVO E VISIONE ARTIFICIALE**

**TENDING AN AUTOMATIC LATHE USING A COLLABORATIVE
ROBOT AND ARTIFICIAL VISION**

Relatore: Chiar.mo/a

Prof. Massimo Callegari

Tesi di Laurea di:

Alessandro Di Nunzio

A.A. 2021/2022