



UNIVERSITÀ POLITECNICA DELLE MARCHE

FACOLTÀ DI INGEGNERIA

CORSO DI LAUREA TRIENNALE IN INGEGNERIA MECCANICA

IMPLEMENTAZIONE DEL SISTEMA DI AZIONAMENTO DI UN ROBOT PLANARE

Implementation of the driving system of a planar robot

Tesi di laurea di:

Lorenzo Lattanzi

Relatore:

Prof. Ing. Matteo Claudio Palpacelli

Anno Accademico 2018/2019

Università Politecnica delle Marche