

LA SOLUZIONE DI UN PROBLEMA DI METROLOGIA MECCANICA E ALCUNE OSSERVAZIONI SUL VALORE INTERDISCIPLINARE DELLE CONOSCENZE GEODETICHE

THE SOLUTION OF A MECHANICAL METROLOGY PROBLEM AND SOME REMARKS ON THE INTERDISCIPLINARY VALUE OF THE GEODETIC KNOWLEDGE

B. Benciolini^a, A. Vitti^a

^a Università degli Studi di Trento, Dipartimento di Ingegneria Civile Ambientale e Meccanica, via Mesiano 77, 38123 Trento,
battista.benciolini@unitn.it, alfonso.vitti@unitn.it

PAROLE CHIAVE: AACMM, lavoro interdisciplinare

KEY WORDS: AACMM, interdisciplinary work

RIASSUNTO

Si descrive un modello cinematico di un braccio articolato che costituisce il componente fondamentale di una AACMM (Articulated Arm Coordinate Measuring Machine) e di un braccio robotico. Il modello è lo strumento per risolvere i problemi di funzionamento e di identificazione parametrica di una AACMM e di un braccio robotico. La descrizione del modello originale che è stato definito è seguita da alcune considerazioni sul carattere transdisciplinare del lavoro svolto.

ABSTRACT

We describe a kinematic model of an articulated arm that is the main component of an AACMM (Articulated Arm Coordinate Measuring Machine) and of a robotic arm. The operation and the parametric identification of an AACMM and of a robotic arm can be easily performed by means of the model. The original model that has been defined is described and the interdisciplinary nature of the job that we have developed is commented.