

SCHEDA PROGETTO

**TITOLO DELL'ATTIVITA'
DI RICERCA**

Studio di tecniche ed algoritmi di mapping per la teleoperazione di squadre di robot mobili per grasping e manipolazione di oggetti in ambiente remoto

SOGGETTO PROPONENTE

Prof. Domenico Prattichizzo

OBIETTIVI/FINALITA': descrizione dell'attività di ricerca

L'attività in programma prevede lo sviluppo di algoritmi che permettano ad un operatore umano di controllare formazioni di robot a struttura variabile per operazioni di grasping e manipolazione di oggetti. In particolare verranno sviluppate tecniche di mapping per il feedback di forza che verrà fornito all'operatore tramite dispositivi aptici indossabili che lo interfaceranno con l'ambiente remoto dei robot.

RESPONSABILE dell'attività di ricerca

Prof. Domenico Prattichizzo

Il Responsabile dell'attività oggetto della collaborazione garantisce il rispetto delle modalità di espletamento della collaborazione stessa, al solo fine di valutare la rispondenza del risultato con quanto richiesto e la sua funzionalità rispetto agli obiettivi prefissati

Eventuale descrizione dell'ATTIVITÀ COMPLESSIVA di ricerca

Dovranno essere indicate le fasi/sottofasi e i tempi di realizzazione dell'attività (arco di tempo complessivo). Si richiede di prevedere i tempi di realizzazione anche per le fasi dell'attività che si estendono oltre l'anno, anche se in modo meno puntuale. Nell'ultima colonna devono essere indicati i risultati che si intende raggiungere per ciascuna fase. Il numero delle fasi deve essere proporzionato alla durata dell'incarico di collaborazione.

	DESCRIZIONE FASI E SOTTOFASI dell'attività di ricerca	Tempi di realizzazione (n. giorni)	Obiettivi delle singole fasi
1	Studio e sviluppo di algoritmi di mapping per il force feedback su dispositivi aptici indossabili per il controllo di squadre di robot in teleoperazione	7	Sviluppo dell'algoritmo di mapping

DURATA complessiva dell'attività

7

(giorni)

Il Proponente



Il Responsabile del progetto

