

Seminari su argomenti di riferimento del corso di Robotica Aerospaziale e realizzazione di un prototipo per lo studio di algoritmi di controllo e stima di assetto di veicoli spaziali

Docente referente: Lorenzo Pollini, Giordana Bucchioni

Il progetto si compone di seminari e attività sulle applicazioni della robotica aerospaziale nel mondo della ricerca e dell'industria nazionale ed internazionale al fine di sensibilizzare gli studenti e le studentesse sulle attività inerenti al settore della robotica aerospaziale, settore di rilievo nello sviluppo tecnologico recente e di fornire agli studenti conoscenze altrimenti difficilmente acquisibili. I tre seminari previsti, tenuti da esperti del settore all'interno dell'insegnamento di Robotica aerospaziale, saranno dedicati ai temi: 1) Algoritmi di controllo avanzati per Rendezvous and Docking autonomo tra due satelliti; 2) Space Applications of GNSS – Global Navigation Satellite System; 3) Modellazione e controllo di Elicotteri. L'attività è relativa alla costruzione di tre prototipi di testbench per il controllo di assetto di satelliti ai fini di poter implementare e testare algoritmi di guida, navigazione e controllo tipici del settore spaziale.