

## Attuali soluzioni di collaborazione uomo-robot



## Situazione desiderata



## Algoritmo di *path re-planning*:

- Sfrutta un set di percorsi pre-calcolati.
- Diverse varianti confrontate tra loro per trovare il migliore trade-off tra tempi di calcolo e qualità della soluzione trovata.
- Simulazioni in MATLAB.

## Work in progress:

- Test su robot in cella collaborativa reale.

