



**Università
degli Studi
di Palermo**

Dipartimento di Ingegneria
Direttore: Prof. Livan Fratini



Laboratorio di Robotica Industriale e Motion Control

Responsabile Scientifico:

Prof. Filippo D'Ippolito Tel +39 091 23863606
(filippo.dippolito@unipa.it)

Ubicazione:

Ed. 10 PT

Attività di ricerca: Ricerca nell'ambito del controllo degli azionamenti elettrici prevalentemente con motore asincrono, e nell'ambito del controllo dei convertitori elettronici.

Principali apparecchiature:

- 1- N.4 banchi motore asincrono-carico attivo di varia potenza (1-25kW);
- 2- N.3 inverter a tensione impressa per il comando motore trifase di varia potenza (15-150A);





**Università
degli Studi
di Palermo**

Dipartimento di Ingegneria
Direttore: Prof. Livan Fratini



- 3- Schede di controllo a microprocessore sia per prototipazione rapida (dSpace+Simulink) che di livello industriale (DSP TMS2000);
- 4- Prototipi di convertitori di varia tipologia (Buck, Boost etc)
- 5- Robot industriale COMAU tipo SMART SIX a sei assi e controllore aperto connesso su rete IP per l'acquisizione e il comando remoto delle traiettorie di moto;
- 6- Prototipo a due assi di tipo SCARA a comando di coppia, dotato di motori asincroni multipolo, per lo studio delle metodologie di controllo dei giunti a basso livello.

