



ASSOCIAZIONE MECCANICA
PRESSO FONDAZIONE ALDINI VALERIANI

370 334 0577



info@associazionemeccanica.it
www.associazionemeccanica.it



via Bassanelli 9/11 | 40129 Bologna
C.F. 80153060373 | IBAN: IT61A 03015 03200 000003 486516



MECSPE Meccanica Specializzata – FIERE DI BOLOGNA
MERCOLEDI 5 Marzo 2025 ore 12-13
AREA ADDITIVE MANUFACTURING, PAD. 36 STAND D72

ASSOCIAZIONE MECCANICA con il supporto Tecnico Del Prof **Gianluca Palli** di **UNIBO** e la partecipazione di **Fondazione Democenter** e **Clust-ER Meccatronica e motoristica**, organizza il seguente evento:

LA SFIDA DELLA ROBOTICA COLLABORATIVA:
RICERCA E INNOVAZIONE NELLE UNIVERSITA' DELL'EMILIA-ROMAGNA

La robotica collaborativa possiede un grande potenziale di innovazione per il settore manifatturiero, eppure le attuali soluzioni presentano dei limiti che ne rallentano la diffusione. In questa presentazione si andrà a mostrare come l'AI può migliorare la collaborazione uomo-robot attraverso l'elaborazione di dati provenienti da semplici interfacce indossabili, che permettono alla macchina di interpretare il movimento e le intenzioni dell'utente, rendendo l'interazione più intuitiva e sicura, aprendo la strada all'implementazione di nuove applicazioni sia per la piccola che la grande impresa. Particolare attenzione sarà posta alle applicazioni prese in considerazione all'interno del progetto SiMOD, che implicano la manipolazione di oggetti deformabili di dimensioni significative, come cavi elettrici, sacchetti di materiale sfuso o pacchi di materiale soffice, quindi non automatizzabili in maniera flessibile con le soluzioni tecnologiche disponibili sul mercato.

Saluti di benvenuto: Ing. Marco Padovani – Associazione Meccanica

12.00 – 13.00

Relatore **GIANLUCA PALLI** Professore presso il Dipartimento di Ingegneria dell'Energia Elettrica e dell'Informazione dell'Università di Bologna e Coordinatore della Value Chain Automazione & Robotica (A&RER)

L'intervento ha l'obiettivo di approfondire come l'AI può migliorare la collaborazione uomo-robot attraverso l'elaborazione di dati provenienti da semplici interfacce indossabili, e sarà presentato un Case study **SiMOD – Sistemi Mobili Multi-robot per la Manipolazione di Oggetti Deformabili** il cui obiettivo è migliorare l'esperienza lavorativa diminuendo lo sforzo fisico e cognitivo dei lavoratori del settore manifatturiero in applicazioni che implicano la manipolazione di oggetti deformabili di dimensioni significative, come cavi elettrici, sacchetti di materiale sfuso o pacchi di materiale soffice, quindi non automatizzabili in maniera flessibile con le soluzioni tecnologiche disponibili sul mercato

SiMOD – Sistemi Mobili Multi-robot per la Manipolazione di Oggetti Deformabili:

<https://www.democentersipe.it/simod-sistemi-mobili-multi-robot-per-la-manipolazione-di-oggetti-deformabili/>