

cerca nel sito [mappa del sito](#)[torna alla home](#)

- [prima pagina](#)
- [agenda](#)
- ▶ [in ateneo](#)
- [opportunità studenti](#)
- [nel mondo](#)
- [dossier](#)
- [cerca nell'archivio](#)
- [valutazione sezione NEWS](#)

in ateneo



I robot sempre più vicini agli umani

Robot! Robot su Marte e negli oceani, negli ospedali e nelle nostre case, nelle fabbriche e a scuola, robot che spengono incendi, che lavorano e producono, che ci aiutano e che salvano vite umane.

I robot stanno già influenzando notevolmente molti aspetti della nostra vita, dalla produzione industriale alla sanità.

Oggi, la nuova frontiera della robotica è nella collaborazione con gli umani, ed è in questa direzione che la disciplina sta affrontando sfide decisamente nuove, in campi inesplorati.

L'ultima generazione di robot interagirà in modo importante con noi: con loro lavoreremo ed esploreremo il mondo, ed essi si avvicineranno così, sempre di più, a noi. La possibilità, che si aprirà grazie alle nuove potenzialità scientifiche e tecnologiche, di una coabitazione di umani e robot è il risultato di più di cinquant'anni di sviluppi nella robotica, oggi una moderna disciplina scientifica a tutti gli effetti.

A conferma e per documentare questi sviluppi, è stato presentato il 19 maggio 2008 il nuovo **Springer Handbook of Robotics**. La conferenza di presentazione è avvenuta nella cornice certamente più autorevole, **ICRA 2008 (International Conference on Robotics and Automation)**, il principale consesso mondiale della ricerca robotica e delle sue applicazioni, organizzato quest'anno a Pasadena, in California.

L'opera fornisce una completa visione dei risultati già raggiunti dal settore, a livello internazionale, e presenta le più recenti ricerche robotiche. Dagli elementi fondamentali della disciplina ai recenti aspetti relativi alle implicazioni etiche e sociali delle sue applicazioni, il testo definisce i nuovi standard per i futuri sviluppi, e le prossime sfide che questa disciplina scientifica dovrà affrontare.

Organizzato per servire la ricerca e le applicazioni in robotica, lo Springer Handbook of Robotics è stato **curato da due esperti di fama mondiale, Bruno Siciliano e Oussama Khatib**. Il compito monumentale di redigere l'opera ha visto impegnato uno straordinario gruppo di sette curatori, che a loro volta hanno diretto altri autori, nei seguenti settori: elementi di robotica; strutture robotiche; sensoristica e percezione; manipolazione e interfacce; robotica mobile e distribuita; robotica per l'esplorazione e robotica di servizio; interazione tra robot ed esseri umani e robotica bioispirata.

Complessivamente, hanno lavorato a questo fondamentale testo 165 autori, per cinque anni di lavoro e più di 10.000 scambi di mail tra i curatori e gli autori.

Bruno Siciliano è Professore di Controlli e Robotica, e Responsabile del PRISMA Lab presso il Dipartimento di Informatica e Sistemistica dell'Università degli Studi di Napoli Federico II. I suoi attuali settori di ricerca sono: controllo di forza; controllo visuale; manipolazione robotica a due braccia e mani; bracci robotici flessibili e ultra leggeri; interazione uomo-robot, e robotica di servizio. Il Professor Siciliano è Presidente della Società di Robotica e Automazione (Robotics and Automation Society, RAS) della IEEE (la principale associazione internazionale degli ingegneri elettrici e elettronici).

Oussama Khatib è Professore di Informatica all'Università di Stanford, in California. Le sue attuali ricerche, focalizzate sulla robotica e l'uomo, riguardano la sintesi del movimento umano, la robotica umanoide, la teleoperazione aptica, la robotica medica e la progettazione robotica human-friendly. Il Professor Khatib è il Presidente dell'International Foundation of Robotics Research (IFRR).

L'ampia e approfondita copertura di tutti i settori specialistici che riguardano la robotica fa di questo testo una straordinaria opera di riferimento per i ricercatori e gli ingegneri industriali.

Inoltre, lo Springer Handbook of Robotics è un punto di riferimento per studiosi e ricercatori di discipline correlate, tra cui la biomeccanica, le neuroscienze, la simulazione virtuale, l'animazione, la chirurgia, e le reti di sensori.

Per informazioni:

aperto@scuoladirobotica.it