



il Resto del Carlino BOLOGNA

[Bologna](#) / [Ancona](#) / [Ascoli](#) / [Cesena](#) / [Civitanova Marche](#) / [Fano](#) / [Fermo](#) / [Ferrara](#) / [Forlì](#) / [Imola](#) / [Macerata](#) / [Modena](#) / [Pesaro](#) / [Ravenna](#) / [Reggio Emilia](#) / [Rimini](#) / [Rovigo](#)

- HOME
- SPORT
- MOTORI
- MAGAZINE
- LIFESTYLE
- SPETTACOLO
- TECNOLOGIA
- BLOG
- MULTIMEDIA
- METEO
- ANNUNCI
- BUSINESS
- LAVORO

[Home Bologna](#) | [Cronaca](#) | [Politica](#) | [Sport](#) | [Eventi](#) | [Bologna FC](#) | [Cinema](#) | [Provincia](#)

11° 20°

HOMEPAGE > [Bologna](#) > [Università, arriva il primo robot a cinque dita. Progetto Dexmart](#)

Università, arriva il primo robot a cinque dita

Progetto Dexmart

E' capace di afferrare e manipolare oggetti dalla forma strana o delicati, come le uova, senza incidenti. Il professor Melchiorri: "Il modello è la mano umana"

Email
Stampa
 Newsletter

VIDEO BOLOGNA



10/09/2012
[Bologna. Premio Mascagni, la Alfacod](#)



Bologna, 6 agosto 2012 - E' in gran parte italiana la realizzazione della **prima mano robotica antropomorfa a cinque dita** capace di afferrare e manipolare oggetti dalla forma strana o delicati, come le uova, senza incidenti, proprio come gli esseri umani. Il progetto si chiama **Dexmart** ed è stato promosso, tra gli altri, dalla Federico II di Napoli e **dall'Università di Bologna** e finanziato dall'Unione europea.

“Un grosso problema che la comunità robotica ha lottato per risolvere è quello della manipolazione. Non stiamo parlando di pinze - ha spiegato Bruno Siciliano dell'Università degli Studi di Napoli Federico II - né dei robot industriali che sono abbastanza bravi a raccogliere le cose e a metterli giù. Ma di strutture capaci di gestire gli elementi proprio come gli esseri umani fanno con le mani, secondo la complessità propria della manipolazione”.

Il progetto Dexmart ha portato il team a costruire **una mano antropomorfa a cinque dita in grado di afferrare uova, prendere e girare una carta di credito, togliere una penna dalla mano di una**

FOTO BOLOGNA



13/09/2012
Bologna, balli scozzesi
a Palazzo d'Accursio



12/09/2012
Bologna: la mostra su
Dickens
all'Archiginnasio



SAVOIA HOTEL REGENCY



TROVA AZIENDE E PROFESSIONISTI

Powered by ProntoImprese

Cosa cerchi?


Bologna

Trova

persona o un oggetto e riporlo delicatamente.

“Abbiamo usato la mano umana come modello - ha spiegato **Claudio Melchiorri** dell’Università di Bologna - per costruire il primo prototipo perché **la mano costituisce l’esempio ultimo della manipolazione abile**”. La mano è composta da fili intrecciati di un polimero forte e riesce a sollevare un carico di cinque chilogrammi in un secondo facendo uso di piccoli motori elettrici posti nell’avambraccio.

Fonte Agi

 CONDIVIDI L'ARTICOLO

scritto da: [Il Resto del Carlino Bologna](#)

 RICEVI LE NEWS DI IL RESTO DEL CARLINO BOLOGNA

Email *

Sesso * Maschio Femmina

CAP


[Consenso allargato](#)

Registrati alla newsletter

Iscrivendoti acconsenti al trattamento dei dati ai fini dell'erogazione del servizio, leggi il [testo completo](#) sulla priv acy per ulteriori dettagli.


ITALIA E MONDO Cronaca Esteri Politica Economia Salute Tecnologia Gossip Cinema Musica	NOTIZIE LOCALI il Resto del Carlino: <input type="text" value="scegli edizione..."/> La Nazione <input type="text" value="scegli edizione..."/> Il Giorno <input type="text" value="scegli edizione..."/>	SPORT Basket Calcio Ciclismo Formula 1 Golf Moto GP Sci Tennis Volley	MULTIMEDIA Cronaca Esteri Politica Economia Salute Tecnologia Gossip Cinema Musica	BLOG <i>Le nostre firme:</i> <input type="text" value="seleziona..."/> <i>Opinioni in libertà:</i> <input type="text" value="seleziona..."/> <i>Sfoggia per categoria:</i> <input type="text" value="seleziona..."/> <i>Sfoggia per città:</i>	NETWORK il caffè Soluzioni di casa QN Motori Cavallo Magazine ecquo DietaClub Home.it ProntoImprese MotoriOnline
--	--	---	--	--	--

musica

| scegli edizione... 

volley

musica

Seleziona... 

motorOnline
informacalcio.it

[Pubblicità](#) | [Contatti](#) | [Mappa del sito e feed RSS](#) | [Allegati](#) | [Concorsi](#) | [Informativa privacy](#) | [Archivio](#)

Copyright © 2012 MONRIF NET S.r.l. - [Dati societari](#) - P.Iva 12741650159, a company of MONRIF GROUP - Powered by [softec](#)