

| matricola | interpolazione traiettoria commenti | interpolazione e traiettoria voto | peso | cinematica diretta - inversa commenti | cinematica diretta - inversa voto | peso | sensoristica ese commenti | sensoristica ese voto | peso | sensoristica domanda commenti | sensoristica domanda voto | peso |
|-----------|---|-----------------------------------|------|---|-----------------------------------|------|--|-----------------------|------|---|---------------------------|------|
| 851640 | dice cose corrette, ma non specifiche di quanto richiesto dalla domanda | 24.00 | 0.10 | risposta generale molto vaga, per antrop.+sferico dice 16 invece di 8 | 22.00 | 0.15 | non dice niente di quanto richiesto sulla risoluzione angolare minima necessaria per ottenere una risoluzione spaziale minima ad una certa distanza sufficiente per rilevare una gamba di pedone | 14.00 | 0.15 | uummhh... parla soltanto di elettromagnetiche meglio in acqua (dove invece c'è scattering e comunque forte attenuazione in funzione della opacità del liquido e per questo in acqua è meglio elastiche), niente su altre condizioni, niente su errori di misura | 17.00 | 0.10 |
| 852134 | dice cose corrette, ma non specifiche di quanto richiesto dalla domanda, in particolare on cita la progressione coordinata dei diversi giunti | 25.00 | 0.10 | dice cose corrette (tranne che le soluzioni sono infinite) | 27.00 | 0.15 | molto buono | 30.00 | 0.15 | diverse considerazioni buone, altre meno (disturbi anche per elastiche), nessun cenno a apertura cono di misura | 29.00 | 0.10 |
| 852320 | ok | 33.00 | 0.10 | molto buono, manca solo arrivare dalle 4 soluzioni per il braccio alle 8 soluzioni considerando polso sù / polso giù | 30.00 | 0.15 | molto buoni i commenti iniziali, ma non fa alcun riferimento alla risoluzione angolare minima necessaria per ottenere una risoluzione spaziale minima ad una certa distanza sufficiente per rilevare una gamba di pedone | 20.00 | 0.15 | i radar usano onde elettromagnetiche, non acustiche; per il resto piuttosto vaga ed imprecisa | 24.00 | 0.10 |
| 852331 | | | 0.10 | | | 0.15 | | | 0.15 | | | 0.10 |
| 856650 | dice cose corrette, ma non specifiche di quanto richiesto dalla domanda | 24.00 | 0.10 | prima parte ok! | 26.00 | 0.15 | buoni commenti iniziali, ma non dice niente di quanto richiesto sulla risoluzione angolare minima necessaria per ottenere una risoluzione spaziale minima ad una certa distanza sufficiente per rilevare una gamba di pedone | 16.00 | 0.15 | commenti generali ok, questione specifica non tanto (dice meglio acustici in grandi spazi => non chiara questione del cono di lavoro grande rispetto a laser) | 26.00 | 0.10 |
| 858885 | descrive la legge oraria del punto lungo la traiettoria nello spazio dei giunti, ma la domanda era relativa alla forma della traiettoria; per il resto molto bene | 27.00 | 0.10 | si hanno inf^DoFridondanti soluzioni quando i DoF del braccio sono DoFridondanti in più di 6, ma invece un numero discreto se DoF = 6; nel caso discreto, la presenza di giunto sferico concende di semplificare il giungere alle soluzioni, ma non cambia la molteplicità delle soluzioni; la presenza del polso sferico moltiplica per 2 il numero (4) di soluzioni dell'antropomorfo, per un totale di 8 soluzioni. queste soluzioni differiscono per la posture del braccio. nn dice niente di questo. per il resto ok. | 24.00 | 0.15 | ragionamento corretto, sia qualitativo che quantitativo, ma (minor) gli scan degli OS1 sono a 360degs, non 45degs; (major) dice "almeno il 10% dei punti dello scan di un piano" invece di una quantità basata sul campionamento spaziale del cilindro-gamba | 28.00 | 0.15 | non deduce che da ToF => errore assoluto costante allora meglio di triangolazione per distanze elevate; per il resto ok | 29.00 | 0.10 |