

INFORMAZIONI PER GLI AUTORI

Gli autori sono invitati ad inviare la versione completa della memoria in formato PDF all'indirizzo e-mail: anipla@anipla.it.

Il testo deve essere di non più di 15 pagine dattiloscritte ad interlinea 1 (foglio UNI A4) caratteri Times New Roman 12, una colonna per pagina e deve riportare in prima pagina: titolo, nomi degli autori, affiliazione, recapiti di posta e telefonico, sommario (cento - duecento parole) e fino a cinque parole chiave.

Le versioni definitive delle memorie accettate dal Comitato Scientifico e presentate al Convegno saranno pubblicate negli Atti.

Almeno uno degli Autori si impegna a versare la quota di partecipazione ed a presentare la memoria al Convegno.

QUOTA DI PARTECIPAZIONE

€ 300,00* (importo non soggetto a iva), per i soci individuali o dipendenti dei soci collettivi ANIPLA e per i soci delle Associazioni che aderiscono. È possibile associarsi ad ANIPLA contestualmente all'iscrizione al Convegno.

*(inclusi 2 pasti presso il locale self-service)

SCADENZE

- **31 ottobre 2002:**
Sottomissione delle relazioni
- **30 novembre 2002:**
Notifica di accettazione
- **15 gennaio 2003:**
Invio delle relazioni finali

PER INFORMAZIONI:

Signora Gabriella Porto
ANIPLA
Piazzale R. Morandi 2
20121 Milano

Tel: 0276002311

Fax: 0276013192

E-mail: anipla@anipla.it

MOTION CONTROL 2003 MOTION CONTROL 2003



A.N.I.P.L.A.
ASSOCIAZIONE NAZIONALE
ITALIANA PER L'AUTOMAZIONE
Ple R. Morandi 2, 20121 Milano
<http://www.anipla.it>
E-mail: anipla@anipla.it

Convegno Nazionale
27-28 Marzo 2003

MOTION CONTROL 2003

**Applicazioni, metodologie
e strumenti per il controllo del
movimento nei sistemi
per produrre**

INVITO AGLI AUTORI

Con l'adesione di:



Sede: UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE
Viale Fulvio Testi, 128
Cinisello Balsamo (MI)

COMITATO SCIENTIFICO

GianAntonio Magnani <i>Presidente</i>	Politecnico di Milano
Oscar Arienti	Heidenhain Italiana - Milano
Armando Bellini	Università di Roma Tor Vergata
Francesco Benzi	Università di Pavia
Giacomo Bianchi	Cnr - Itia - Milano
Aldo Bottero	Comau - Torino
Luciano Bonometti	Cms - Zogno (BG)
Alvaro Brugnoli	Siei Peterlongo - Gerenzano (VA)
Giuseppe Buja	Università di Padova
Francesco Castelli Dezza	Politecnico di Milano
Enrico Dadda	Leroy Somer - Lainate (MI)
Alessandro De Carli	Università di Roma La Sapienza
Francesco De Nicolo	Bosch Rexroth - Cernusco S/N (MI)
Gianni Ferretti	Politecnico di Milano
Luigi Lionetti	Atos - Sesto Calende (VA)
Claudio Melchiorri	Università di Bologna
Massimiliano Mandelli	Ucimu-Sistemi per produrre - Cologno Monzese (MI)
Paolo Mantegazza	Politecnico di Milano
Carlo Marchisio	Rockwell Automation - Mazzo di Rho (MI)
Paolo Rocco	Politecnico di Milano
Livio Sandel	Salvagnini - Sarego (VI)
Bruno Siciliano	Università di Salerno
Vincenzo Stampacchia	Control Techniques Italia - Rozzano (MI)
Alberto Tonielli	Università di Bologna
Gabriele Vassura	Università di Bologna
Marco Venturini	Phase - Genova

COMITATO ORGANIZZATORE

Italo Di Francia	Anipla
Luca Ferrarini	Politecnico di Milano
Bruno Maiocchi	Ucimu-Sistemi per produrre

ANIPLA ringrazia UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE
per la concessione gratuita della sede del Convegno.

INVITO AGLI AUTORI

L'attuazione ed il controllo del movimento di parti meccaniche hanno assunto una notevole rilevanza sul piano tecnico ed economico nella realizzazione di sistemi per produrre. Motori elettrici e oleodinamici, organi di trasmissione, sensori, convertitori elettronici ed unità di controllo rappresentano una larga parte del costo di tali sistemi e ne influenzano notevolmente le prestazioni.

Il Convegno ha l'obiettivo di trattare tutte le tematiche coinvolte nella progettazione e realizzazione dei sistemi di controllo di movimento elettromeccanici, oleodinamici e pneumatici. Tra esse quelle relative ai componenti, motori, sensori, organi di trasmissione, convertitori elettronici, e quelle inerenti il controllo di velocità e posizione, la generazione di traiettorie ed il software real time di controllo, comunicazione e interfaccia. Particolare risalto si vuole dare anche alle metodologie e agli strumenti di progettazione, alla modellistica, alla simulazione, alle normative ed infine alle applicazioni nelle macchine utensili, nelle macchine operatrici in genere, nella robotica.

Il Convegno si propone di ottenere il massimo coinvolgimento e beneficio di chi lavora nel mondo accademico offrendogli l'opportunità di far conoscere e promuovere le proprie ricerche e di ascoltare le esigenze ed il punto di vista industriale, e di chi lavora nell'industria, proponendogli lo stato dell'arte ed i risultati più recenti ed innovativi nel settore.

Si invitano i potenziali autori a contribuire al successo del Convegno proponendo lavori, orientati al raggiungimento degli obiettivi citati, su tutte le tematiche, concettuali, pratiche ed applicative, del controllo di movimento.