

# ROTARY CLUB DI MILANO-PORTA VERCELLINA

20121 MILANO  
via Senato, 6  
Telefono 799'431



RIUNIONI  
Tutti i lunedì del mese  
ore 12,45  
CIRCOLO DELLA STAMPA  
Corso Venezia, 16-Milano

BOLLETTINO N. 16 - 1982/83

RIUNIONE CONVIVIALE DI LUNEDI' 29 NOVEMBRE 1982

Presidente: TOZZI SPADONI  
Segretario: MENAFOGLIO

Presenti: ALBERTONI = ALLEGRENI = ARTESI = BANA =  
BANFI = BENNATI = BOSSI = BRACHETTI =  
BRIOSCHI = CALIMANI = CAPELLA = COLLA-  
VO = COLOMBI = COTTARDO = DE MOJANA =  
DRUGMAN = GREGOTTI = ISALBERTI = ME-  
CIANI = MENAFOGLIO = MEZZETTI = PRES-  
STINI = PORETTI = REVERDINI = SALVINI =  
SCAPINI = SCHIRALDI A. = SCHIRALDI G. =  
SOMALVICO = SUZZI = TOZZI SPADONI = VA-  
LERIO = VAUDO = VENTURINO.

Soci in congedo: ENRICO = FASSATI/

Percentuale di presenza: 66,67%

Visitatori rotariani:

Dott. GINOCCHIO, R. C. Milano Fiori  
Ing. GRANDIS, R. C. Milano Sud

Ospiti:

Ing. MEREGAGLIA, ospite si Schiraldi G.  
Prof. BERTELE' ospite di Brioschi  
MECIANI, ospite di Meciani  
Paolo GINOCCHIO ospite del padre  
-del Rotaract-

Alla riunione odierna prendono parte per la prima volta i due nuovi soci, PORETTI e BRACHETTI, ai quali il Presidente TOZZI SPADONI consegna i distintivi ed il Regolamento del Club.

Come oratore il nostro SOMALVICO per un argomento affascinante e attuale : la robotica e l'intelligenza artificiale.

Il termine "robot" deriva dalla lingua slava e significa schiavo; il suo uso corrente ha un'origine letteraria e proviene da una commedia di uno scrittore cecoslovacco nella quale "robot" era un ente che svolgeva passivamente tutto quello che gli si diceva di fare. Oggi per robot si intende (nel campo scientifico) un sistema artificiale capace di interagire con il mondo per risolvere taluni problemi e la robotica è la disciplina connessa con la realizzazione di questi sistemi artificiali.

Il mondo è tutto ciò che esiste e comprende anche il robot stesso, il quale interagisce con l'ambiente nel quale si trova sia ricevendo, mediante adeguati sensori, informazioni sulle realtà fenomenologiche che lo circondano, sia agendo mediante opportuni attuatori per modificare dette realtà. L'entità che permette di passare dall'informazione all'azione è l'unità di interazione che esegue l'algoritmo di interazione. Quest'ultimo non va inteso in termini puramente matematici o come un'attività di calcolo, ma come coordinazione di attività elementari molto semplici (spostamenti, sollevamenti, etc) compiute anch'esse per effetto di sistemi artificiali, il cui insieme risolve un determinato problema.

Si può quindi effettuare un paragone tra il robot ed il calcolatore elettronico : entrambi risolvono un problema ricevendo informazioni dall'esterno (tasti, schede per il computer; immagini, impulsi etc. per il robot) ed eseguono un'azione. Quello che li differenzia è l'unità di interazione che per il computer è un modello matematico.

Dopo aver definito il robot, SOMALVICO passa in rassegna i diversi tipi : di manipolazione, di verniciatura, di saldatura, di montaggio o assemblaggio, che è il più complesso ed il più recente ed è in grado di eseguire sequenze di operazioni differenti tra loro avendo a disposizione diversi organi attuatori e potendo comandare ad altri robot che sono "schiavi" del robot principale.

La futura generazione di robot è quella costituita dal robot "intelligente", che non sarà programmata con un algoritmo ben definito, ma sarà in grado di impostare l'algoritmo adatto per risolvere un determinato problema.

Ogg' il robot serve industrialmente per l'automazione di un intero processo manifatturiero, e si pone in concorrenza con l'uomo (per la parte manuale) e con le macchine operatrici (già da tempo introdotte e che svolgono un ben prestabilito ciclo di operazioni). L'uomo ha un'incidenza di costo, nei cicli produttivi, indipendente dalla quantità di unità prodotte, mentre la macchina operatrice ha un costo decrescente all'aumentare della produzione.

Il robot si colloca tra i due: non è così versatile come l'uomo ed ha un costo di acquisto nettamente inferiore alla macchina operatrice. La sua continua evoluzione fa prevedere una sua massiccia espansione nel mondo industriale, scalzando in diversi settori sia l'uomo sia le macchine per la sua convenienza economica.

L'Italia è al 4° posto nel mondo nell'uso dei robot, dopo Giappone, USA e Germania e la robotica è una scienza in continua espansione.

INTERVENTI: PORETTI, SALVINI, ALBERTONI, BANA, BERTELE', ALLEGRENI, MECIANI, VAUDO.

^ . ^ . ^ . ^ . ^ . ^

NOTIZIE DELLA SEGRETERIA -

- Su proposta di ARTESI è stato accettato come Socio Onorario del nostro Club il Col. Sergio PELAGALLI, Comandante del Distretto Militare di Milano.

DATE DA RICORDARE

- Lunedì 13 dicembre la riunione conviviale è dedicata alle elezioni del Presidente del Consiglio Direttivo.  
Si rammenta l'obbligo della presenza: se non si può intervenire, far pervenire per quella data le schede di votazione che ognuno riceverà per posta.