



fondata nel 1975

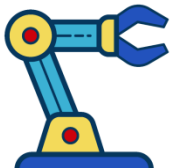
SIRI

Associazione Italiana di
Robotica e Automazione



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

Conferenza stampa



Publi**Tec**
DEFORMAZIONE

26 maggio 2021
11:00 - 12:30
(piattaforma Zoom)



UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

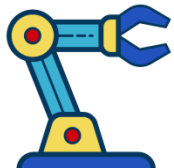
Conferenza stampa

Introduzione ai lavori

Domenico Appendino
Presidente SIRI

26 maggio 2021
11:00 - 12:30

PubliTec
DEFORMAZIONE



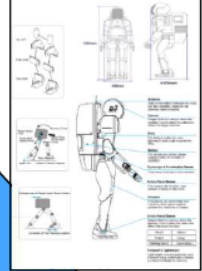
Da Leonardo a oggi

1. Un robot non può recar danno ad un essere umano né può permettere che, a causa del proprio mancato intervento, un essere umano riceva danno.
2. Un robot deve obbedire agli ordini impartiti da un essere umano, purché tali ordini non contravvengano alla Prima Legge.
3. Un robot deve proteggere la propria esistenza, purché questa autodifesa non contrasti con la Prima e con la Seconda Legge.

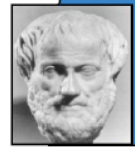
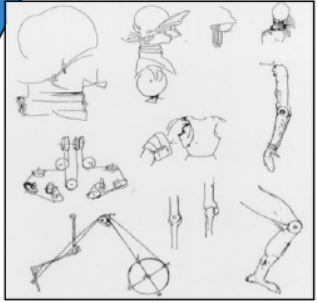
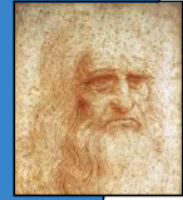
Asimov 1942



Unimate
1961



1495



Se ogni attrezzo, una volta ordinato e disposto, potesse fare da solo il lavoro che gli è stato assegnato... allora non ci sarebbe l'esigenza di apprendisti, operai e schiavi dei signori.

Aristotele 322 a.C.

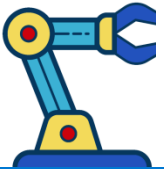
OGGI

Associazione culturale apolitica senza fini di lucro

Punto di incontro di:
 Ricercatori
 Costruttori
 Utilizzatori
 Integratori

Dal 1975

**S
I
R
I**



L'Associazione

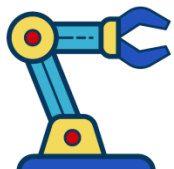
- ✓ La **SIRI**, Associazione Italiana di Robotica e Automazione è una associazione culturale, senza fini di lucro, fondata nel 1975 da un gruppo di illuminati pionieri della robotica anticipando di 12 anni la fondazione dell'IFR (International Federation of Robotics), seconda solo alla giapponese JARA fondata nel 1973.

- ✓ L'Italia, infatti, ha contribuito all'avvio del settore dell'automazione e robotica proponendo importanti innovazioni quali:
 - il robot di misura, nato in DEA (1965 solo 4 anni dopo Unimate)
 - il robot di assemblaggio nato in OLIVETTI (1975)
 - il robot laser nato in PRIMA INDUSTRIE (PRIMA PROGETTI 1978)

- ✓ Le applicazioni sviluppate in Italia sono considerate molto interessanti da tutti gli operatori del settore: al nostro Paese viene riconosciuto un importante contributo di innovazione sia per lo sviluppo di macchine nuove in termini di concezione ed architettura sia per gli aspetti tecnologici delle loro applicazioni.



Franco Sartorio





UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

Conferenza stampa

Introduzione ai lavori, *Domenico Appendino*, presidente SIRI

La robotica industriale in Italia, *Stefania Pigozzi*, responsabile CS&CI UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE

La robotica industriale nel mondo, *Alessandro Santamaria*, executive board member di IFR

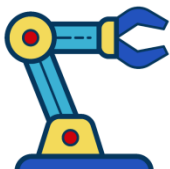
La robotica di servizio nel mondo, *Rezia Molfino*, past president SIRI

I robot e il lavoro oggi, *Domenico Appendino*

Dibattito e chiusura lavori

26 maggio 2021
11:00 - 12:30

Publi**Tec**
DEFORMAZIONE





UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

Conferenza stampa

La robotica industriale in Italia

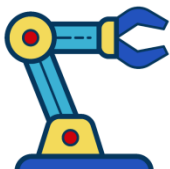
Stefania Pigozzi

Responsabile CS&CI UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE

26 maggio 2021

11:00 - 12:30

Publi**Tec**
DEFORMAZIONE





UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

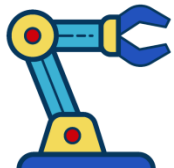
Conferenza stampa

La robotica industriale nel mondo

Alessandro Santamaria
Executive board member di IFR

26 maggio 2021
11:00 - 12:30

Publi**Tec**
DEFORMAZIONE





UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

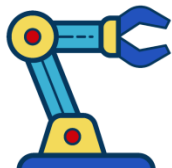
Conferenza stampa

La robotica di servizio nel mondo

Rezia Molfino
Past president SIRI

26 maggio 2021
11:00 - 12:30

Publi**Tec**
DEFORMAZIONE





UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

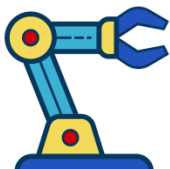
Conferenza stampa

Robot e lavoro

Domenico Appendino
Presidente SIRI

26 maggio 2021
11:00 - 12:30

PubliTec
DEFORMAZIONE





UCIMU-SISTEMI PER PRODURRE



LO STATO DELLA ROBOTICA IN ITALIA E NEL MONDO

Conferenza stampa

Dibattito e chiusura lavori

26 maggio 2021
11:00 - 12:30

PubliTec
DEFORMAZIONE

