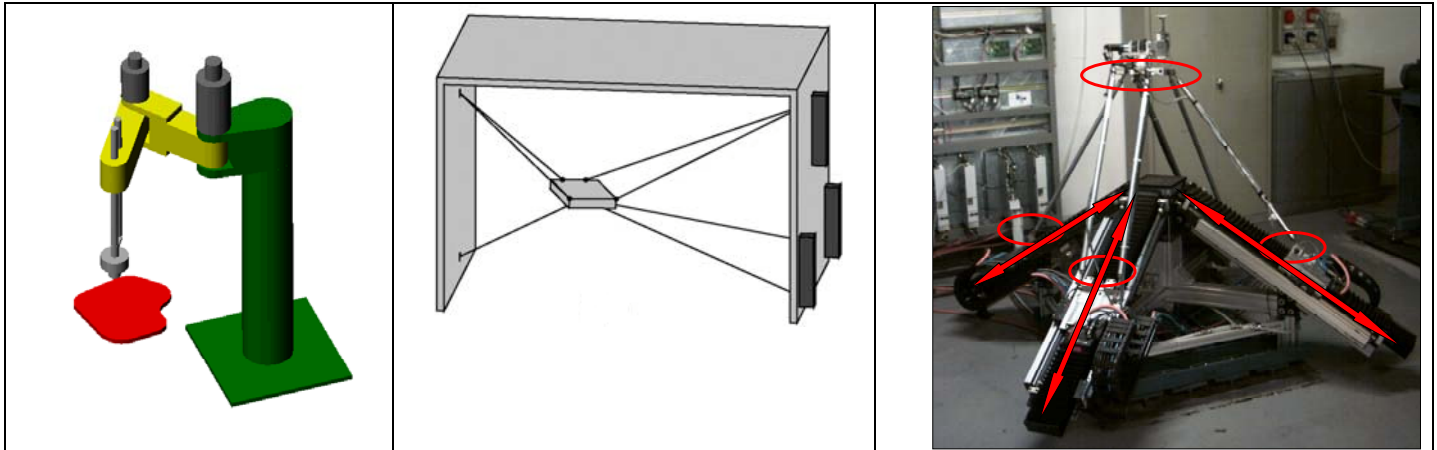


Si informa che sono disponibili tesi teorico-sperimentali nei seguenti settori

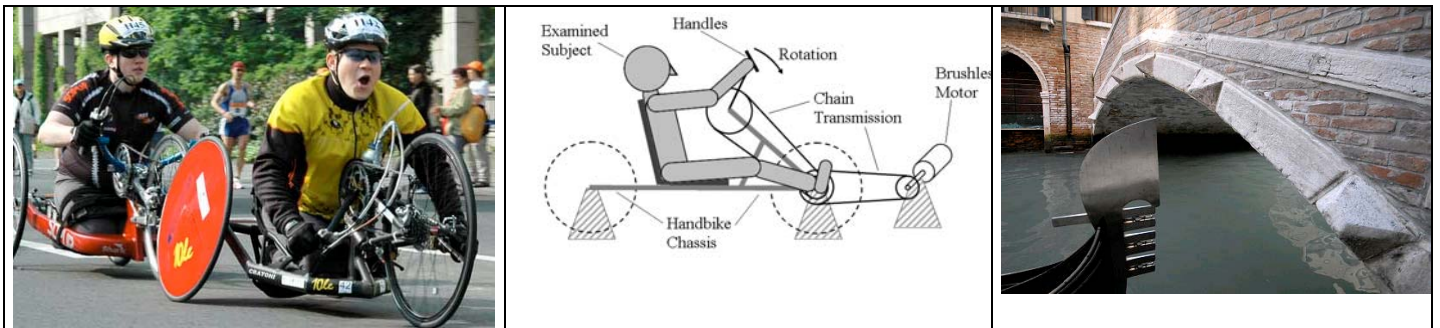
Robotica e sistemi meccatronici

- **Dinamica e controllo di manipolatori** seriali e/o paralleli per applicazioni di interazione con l'ambiente (eventualmente in collaborazione con prof. Visioli)
- **Cinematica e dinamica di manipolatori "tendon driven"**. Si tratta di manipolatori in cui alcuni elementi rigidi sono sostituiti da cavi flessibili. Consentono di ottenere strutture, molto piccole o anche molto grosse, ma comunque molto leggere. In collaborazione con ITIA-CNR (Istituto di Tecnologie Industriali e Automazione del Consiglio Nazionale delle Ricerche, sede Milano)
- **Sistemi meccatronici per la riabilitazione e/o protesi attive**. In collaborazione con Università Pierre e Marie Curie - Parigi.



Biomeccanica

- **Strumentazione di Hand-Bike**. Si tratta di veicolo a tre ruote azionata a mano ed utilizzata per competizioni da persone con lesioni agli arti inferiori. La strumentazione deve permettere l'acquisizione delle forze generate alle manopole, della potenza sviluppata ed eventualmente di alcuni parametri fisiologici quali il consumo d'ossigeno, l'elettromiografia (attivazioni muscolari) e la frequenza cardiaca. In collaborazione con casa di cura Domus Salutis (Brescia) e dip. di Fisiologia (Università Brescia).
- **Modellizzazione della funzione di trasferimento tra stimolo e forza muscolare**. In collaborazione con dipartimento di Fisiologia (Università di Brescia).
- **Biomeccanica della carrozzina e delle rampe di salita** per studio di accessibilità ai ponti pedonali. In collaborazione con Comune di Venezia e con dipartimento di Ingegneria Civile (Università di Brescia).



**Gli interessati si rivolgano al
prof. Giovanni Legnani Giovanni.Legnani@ing.unibs.it**

tel. 030 3715 425

Dip. Ing. Meccanica e Industriale, Università di Brescia, Via Branze 38, 25123 Brescia.