

LARM Theses (Bachelor, Master)

2022

Matteo Aquilini, RESPIRholter, a device for breathing monitoring, Master Thesis in Mechatronics Engineering, Tor Vergata Rome, 23/2/2022

2021

Irene Salusest, Analysis and Testing of Joint Clearance in Valencia PK Platform, Master Thesis in Mechatronics Engineering, Tor Vergata Rome, (in Erasmus cooperation with Valencia Technical University – prof V. Mata)1, 5/12/2021

ADITHYA PRAKASH DAMARLA, DESIGN AND TESTING OF A ROBOT GRIPPER, Master Thesis in Mechatronics Engineering, Tor Vergata Rome, 15/12/2021

Axel FORT, Design and Testing of a New Prototype of LARMbot Humanoid Arm, Master Thesis in Engineering - Automated Systems and Advanced Robotics (in Erasmus cooperation with Poitiers University – prof M.A. Laribi), September 2021

Paula Elena Papuc, SPERIMENTAZIONE DI UN NUOVO SISTEMA DI RILEVAMENTO DELLA VENTILAZIONE NEI PAZIENTI OPERATI AL TORACE, Thesis in Medicine and Surgery (co-supervisors Vincenzo Ambrogi and Marco Ceccarelli), Tor Vergata Rome University, July 2021

OLGA ISHIMWE UMUTONIWASE, PERFORMANCE ANALYSIS OF A LARMBOT ARM, Bachelor Thesis in Engineering Science, Tor Vergata Rome, 22/07/2021

Mario Mauro Salvatore, Progettazione e validazione preliminare di un esoscheletro ibrido per l'assistenza degli arti superiori, Master Thesis (co-supervisors Giuseppe Carbone and Marco Ceccarelli), Università della Calabria, April 2021

Shabari Shireesha Gandla, Design and performance evaluation of a new finger mechanism exoskeleton, Master Thesis in Mechatronics Engineering, Tor Vergata Rome, February 2021

Vivens Irakoze, Historical & Technical Analysis of Harmonic Drive Gear Design, Bachelor Thesis in Engineering Science, Tor Vergata Rome, February 2021

2020

Francesco Mesiti, Studio della biomeccanica della respirazione, Thesis in Medicine and Surgery (co-supervisors Vincenzo Ambrogi and Marco Ceccarelli), Tor Vergata Rome University, October 2020

Lucrezia Puglisi, Sperimentazione di un impianto protesico costale, Thesis in Medicine and Surgery (co-supervisors Vincenzo Ambrogi and Marco Ceccarelli), Tor Vergata Rome University, October 2020

Giacomo Zuccon, Dispositivo mecatronico portatile a cavi per la riabilitazione del arto superiore in pazienti post-ictus (co-supervisors Giulio Rosati and Marco Ceccarelli), Padova University, September 2020

Kamanke Pouatcha Germain Vadel, A leg exoskeleton for motion assistance, Bachelor Thesis in Engineering Science, Tor Vergata Rome, April 2020

2019

Ludovica Sommariva, Studio in vitro di un sistema per osteosintesi costale riassorbibile, Thesis in Medicine and Surgery (co-supervisors Vincenzo Ambrogi and Marco Ceccarelli), Tor Vergata Rome University, October 2019

Arnaud Kozisek, Cable driven parallel robot for lower limb rehabilitation tasks, Master Thesis in Engineering - Automated Systems and Advanced Robotics (in Erasmus cooperation with Poitiers University – prof M.A. Laribi), October 2019

Muhammad Behzad, Design of a mobile robot, Bachelor Thesis in Engineering Science, Tor Vergata Rome University, April 2019

Denis Alfano, Progettazione e validazione sperimentale di un braccio umanoide, Tesi di Laurea Triennale, Febbraio 2019.

2018

Eike-Cristian Gerding, Exoskeleton Design of a Finger for Rehabilitation, Master Thesis in Mechanical Engineering (in cooperation with Tech. RWTH Aachen University – prof B. Corves), June 2018

Christopher Fabrizi, Caratterizzazione delle prestazioni del LARM Hand in presenza di buchi di tensione, Tesi di Laurea Triennale, febbraio 2018. (thesis in co-supervision by prof M. Ceccarelli, G. Carbone and Prof. P. Verde and P. Varilone)

2017

Riccardo Falso, Analisi storico-tecnica del cambio di velocità Gran Sport della Bianchi Tour de France 1952, Tesi di Laurea Triennale, Dicembre 2017.

Lucia Ferrara, Design and testing of a cable-based device for elbow, Rehabilitation, Master Thesis in Mechanical Engineering (in cooperation with Tech. Bilbao University – prof V. Petuya), November 2017

Oriana Estefanía González Labrador, Grasp Experiences with LARM Hand, Master Project (in cooperation with University of las Andes, Merida, Venezuela – prof Prof. Luis Nerey), November 2017.

Emanuele Beschi, LA CENTRALE MONTEMARTINI: UN ESEMPIO DI ARCHEOLOGIA INDUSTRIALE NEL CAMPO ELETTROMECCANICO, Tesi di Laurea Triennale, Politecnico di Torino, Torino, Luglio 2017. (thesis in co-supervision by prof M. Ceccarelli and Prof. E. Brusa)

2016

Gennaro Teoli, Kinematic Analysis of a Continuum Parallel Robot, Master Thesis (in cooperation with Tech. Bilbao University – prof O. Altuzarra), November 2016.

Fernando Echegaray López, DISEÑO Y FABRICACIÓN DE UNA MANO ARTIFICIAL, Erasmus Master Thesis (in cooperation with Tech. Bilbao University – prof M. Diez), June 2016.

2015

Candela Arostegui, Design of a cable-based manipulator for limb motion assistance, Erasmus Master Thesis (in cooperation with Tech. Bilbao University – prof O. Altuzarra), June 2015.

2014

Mario Alimehmeti, studio di fattibilità e simulazione di un robot con gambe a struttura parallela, Tesi di Laurea, Luglio 2014.

Fabrizio Marcelli, Caratterizzazione numerica di un gripper tramite simulazione CAD, Tesi di laurea, Aprile 2014.

Gani Balbayev, Design and Testing of a new planetary gear box with 2 d.o.f.s, PhD thesis in cooperation with Almaty University AUPET, May 2014.

Stefano Antonellis, Esperienze di Pick & Place con un manipolatore parallelo, Tesi di laurea Magistrale in Erasmus (tech Univ. Warsaw), Febbraio 2014.

2013

Marco Zottola, Sviluppo di un dito sottoattuato LARM per mano artificiale, Tesi di laurea Magistrale, Ottobre 2013.

Mandeep Kaur, LARM Clutched Arm, Tesi di Laurea, Settembre 2013

Matteo Russo, Progettazione CAD e simulazione di un robot bipede ad architettura parallela, Tesi di Laurea, luglio 2013

José Luis Espinosa Chiloeches, Caracterización de un freno de tren, tesi Erasmus, Madrid Carlos III, Giugno 2013

Gennaro Teoli, ANALISI STORICO – TECNICA DEL PROGETTO DELLA VESPA, Tesi di Laurea, Aprile 2013

Maria Joao Varela, Biomechanical Analysis of the Human Gait Cycle for Different Scenarios, tesi Erasmus, Univ. de Minho, Gennaio 2013

2012

Cafolla Daniele, STATIC AND DYNAMIC BALANCING OF A PARALLEL MANIPULATOR, Tesi di laurea Magistrale, doppio titolo presso Universidad Panamericana in Città del Messico, marzo 2012

D'Aliesio Ettore, Modellazione e Validazione del BaPaMan 2, Tesi di laurea Magistrale

Gazzerro Achille, Progetto e simulazione di un robot per ispezione architettonica, Tesi di Laurea,

Andriy Martsynyak, Progettazione e simulazione di un robot bipede con gambe a struttura parallela, Tesi di Laurea

2011

Marco Zottola, ANALISI E SIMULAZIONE DI UN MECCANISMO PER ESCAVATORI, Tesi di Laurea, Settembre 2011.

Hui Li, Design and simulation of a chameleon-like service robot for space applications in orbital stations, (thesis in cooperation with Beijing Institute of Technology BIT), May 2011

Simone Ceccarelli, Modellazione e simulazione del pantografo per treni ATR90, Tesi di Laurea. Aprile 2011

Brigitte Salgado, Modeling and simulation of CAPAMAN as earthquake simulator, (thesis in cooperation with Universidad Las Andes, Venezuela), Aprile 2011
Santiago Cabrera Perez, Formulacion y Experimentacion de un indice de seguridad para robots de servicio, (thesis in Erasmus program with Technical University of Madrid, Spain) , Aprile 2011
Elisabet Jimenez, Modelacion y Simulacion de CAPAMAN como seguidor solar, (thesis in Erasmus program with University of Almeria, Spain) ,Aprile 2011
Ozgun Selvi, Experimental evaluation of earthquake effects on mechanism operations, (thesis in Erasmus program with Technical University of Izmir, Turkey) February 2011
Erman Baris Aytar, Experimental simulation of earthquake effects on mechanism operations, (thesis in Erasmus program with Technical University of Izmir, Turkey) February 2011

2010

Gu Hao, Design and operation of a 1 DOF Clutched anthropomorphic robotic arm, PhD Thesis in Mechanical Engineering, December 2010
Conghui Liang, Design and Simulation of a Waist-Trunk System for Humanoid Robots, PhD Thesis in Mechanical Engineering, December 2010
Daniele Cafolla, Studio di fattibilità di un esoscheletro per la riabilitazione della mano umana, Tesi di Laurea, Aprile 2010
Salvatore Grande, Gestione ed ottimizzazione del sistema a fili CATRASYS per caratterizzazione di deambulazione umana, Tesi di Laurea Specialistica, settembre 2010
Yao Shuangji , Research on Key Technology of the Underactuated Multi-Fingered Robotic Hand, March 2010 (co-tutored PhD thesis with Beihang University, Beijing, China).
Eusebio Eduardo Hernández Martínez, Optimal Mechatronic Design of Parallel Robots by means of Modelling and Simulation, February 2010 (PhD double degree thesis with University of Queretaro, Mexico)
Ozgun Selvi, An Experimental Evaluation of Earthquake Effects on Mechanism Operation, Research report for PhD Thesis, December 2009, (joint research project with Izmir Institute of Technology, Turkey)

2009

Rael Carniello Saltarelo: Simulation of human spine as multi-module parallel manipulator, July 2009 (master double degree thesis with Federal University of Uberlandia, Brazil)
Stanislav Sula, The earthquake effects on mechanism operation, June 2009, (thesis in Erasmus program with University of Cluj-Napoca, Romania)
Stoica Alin, Cassino Hexapod robot: experiences and new leg design, June 2009, (thesis in Erasmus program with University of Cluj-Napoca, Romania)
Luc Botin, design and operation of monitoring systems for human walking, research report, April 2009(joint research activity with Laboratoire de Mécanique des Solides de Poitiers)
Enrique M. Villegas, Design and validation of motion-force control loops for a parallel manipulator CaPaMan 2, September 2009, (co-tutored thesis with University de las Andes, Venezuela)
Francisco, Blanco-Moreno Solución Robotizada para un sistema de impresión Inkjet aplicado a la reintegración de pinturas murales, Research report for PhD Thesis, December 2009, (joint research project with Technical University of Valencia, Spain)
Stefano Iannone, Regolazione e controllo della LARM Hand Verione III, Tesi di Laurea Specialistica, marzo 2009
Ettore d'Alesio, Evoluzione storico-tecnica di mani artificiali, Tesi di Laurea, Aprile 2009
Massimilaino Fraioli, Analisi, progettazione ed ottimizzazione di un robot mobile ibrido, Tesi di Laurea, Marzo 2009
Giuseppe Cannella, Derivation of the Mass Matrix for the McGill Schönflies Motion Generator, Tesi di Laurea Specialistica, September 2009 (co-tutored Mater thesis with McGill University, Canada)

A.A. 2008-'09

[Marius-Cristian Suciu](#): "Design enhancements for Cassino Hexapode walking machine", June 2008.
[Ligia Oana Martin](#): "Design and Operation Improvement of LARM Hybrid Walking Robot", June 2008.
[Alexey Zotov](#): "Teaching plan for parallel robots", October 2008, (Tesi Socrates).
[Andrey Malchikov](#): "Design and simulation of Kursk in-pipe crawling robot", October 2008, (Tesi Socrates).
[Andrey Yatsun](#): "Design and simulation of Cassino Hexapod robot", October 2008, (Tesi Socrates).
[Gianluca Del Gigante](#): "Analisi ed ottimizzazione di una cella robotizzata della metalmeccanica Tiberina S.r.l. di Pomigliano D'Arco", October 2008.

[Fabio Gemmiti](#): Valutazione numerica e sperimentale degli squilibri automobilistici Marangoni", November 2008.

[Alessandro Caira](#): " Progetto di una cella robotizzata per la sbavatura di parti in composito", December 2008.

A.A. 2007-'08

[Stefano Iannone](#): "Regolazione della presa della LARM Hand", December 2007.

[Bogdan Gelu Serdean](#): "Analysis and operation of pneumatic binary-actuated multi-module parallel manipulator", June 2007, Studente Socrates.

[Codrin Florea](#): "3DOF parallel manipulator as an earthquake simulator", June 2007, (Tesi Socrates).

[Enescu Monica Loredana](#): "A study for robotizing a spray deposition", Studente Socrates, Transilvania University, Brasov, Romania, July 2007, (Tesi Socrates).

[Cristiana-Eugenia Dogaru](#): "Analisis of a manipulator for packaging of tomatoes", July 2007, (Tesi Socrates).

[Bogdan-Gorge Gherman](#): "Force controlled robotic cell of horticulture products", June 2007, (Tesi Socrates).

[Giuseppe Cannella](#): "Studio di fattibilità e sperimentazione di un sistema a fili per assistenza motoria in riabilitazione", September 2007.

[Mirko Persichini](#): "Analisi ed ottimizzazione di una cella robotizzata presso la tiberina metalmeccanica di somigliano d'arco", December 2007.

[Sarah Assunta D'Agostino](#): "Regolazione di una pressa per microprodotti con compensatore a parametri variabili", January 2008.

[Alessandro Di Rienzo](#): "Analisi degli squilibri in pneumatici Marangoni", April 2008.

[Di Tommaso Francesco](#): "Analisi, progettazione e realizzazione di un nuovo robot bipedo", June 2008.

[Yao Shuangji](#) : "Optimum design of underactuated mechanisms for robotic fingers", September 2008, LARM Internal Report.

[Fabio Molinaro](#): "Studio ed ottimizzazione di una stazione di raffreddamento per una linea di produzione di vetro auto", ottobre 2008

A.A. 2006-'07

[Antonio Fantetti](#): " Valutazioni sperimentali delle performance di un freno a disco per motociclo", June 2006.

[Crispino Silvio](#): "Analisi e validazione sperimentale di sistemi a filo ad architettura parallela", July 2006.

[Marco D'Iorio](#): "Un meccanismo a camma per il funzionamento artificiale del cuore" June 2006

[Aviral Short](#): "Operation and programming of Cassino Hexapod robot", July 2006, LARM Internal Report.

[Andrea Nardelli](#): "Progettazione e realizzazione di un nuovo robot mobile a gambe e ruote", September 2006.

[Francesco Palmucci](#): "Progetto di un sistema per il monitoraggio delle tensioni in CATRASYS", October 2006.

[Marco De Ciantis](#): "Progettazione e validazione sperimentale di un sistema a fili per applicazioni ospedaliere", October 2006.

[Andrea Rea](#): "Studio parametrico di un robot mobile a gambe e ruote", October 2006.

[Catalin Francu](#): "Experimental characterization of the stiff behaviour of robotic fingers", November 2006, LARM Internal Report.

[Giovanni Ranucci](#): "Progetto di una cella robotica per la sbavatura di componenti termoindurenti", December 2006.

[Adriano Fabrizi](#): "Progettazione e realizzazione di un sistema automatico di cambio utensile per un micromanipolatore", April 2007.

[Salvatore Grande](#): "Analisi, progettazione e realizzazione di un nuovo robot bipedo", April 2007.

A.A. 2005-'06

[Priscilla Iannella](#): " Analisi di una sospensione indipendente del tipo MacPherson", October 2005.

[Giorgio Marcoccia](#): " Progettazione e realizzazione di un robot bipedo elettrico", October 2005.

[Michele Merola](#): " Analisi di una sospensione MacPherson: Sistema Nivomat", December 2005.

[Claudio Preziosi](#): "Sperimentazione di un servosistema pneumatico con controllo PID e disturbo di forza", December 2005.

[Alessandro Lombardi](#): " Progettazione funzionale di una gamba attuata mediante muscoli pneumatici", December 2005.

[Gianni Castelli](#): "Analisi e simulazione delle operazioni di una macchina automatica a controllo numerico",

December 2005.

[Alessandro Di Rienzo](#): "Analisi numerica e sperimentale del meccanismo di una gamba per robot mobili", December 2005.

[Rosario Mariniello](#): "Analisi sperimentale di valvole digitali con comando speed-up", February 2006.

[Luigi Canfora](#): "Analisi di una macchina elettropneumatica per la regolazione di una sospensione", April 2006.

[Francesca Bellini](#): "Analisi delle prestazioni di un servosistema pneumatico per il controllo della pressione", April 2006.

[Cristina Stancescu](#): "Design and validation of grippers", April 2006, Internal Report.

[Giovanni Federici](#): "Analisi e sperimentazione di un servosistema pneumatico", April 2006.

[Aureliano De Paola](#): "Analisi ed ottimizzazione di una cella robotizzata della ITCA SpA di Villa S. Lucia", March 2006.

[Alberto D'Epiro](#): "Simulazione di una applicazione di un robot industriale", April 2006.

A.A. 2004-'05

[Forcina Pasquale](#): "Analisi sperimentale di un servosistema pneumatico controllato in posizione", May 2004.

[Nestor Rodriguez Padial](#), stage: "Gestione della produzione nell'unità di lastratura dello stabilimento FIAT di Cassino", May 2004.

[Antonio Di Fruscia](#): "Analisi sperimentale di un sistema di controllo della forza di attuazione del prototipo Ca.U.M.Ha. (Cassino-Underactuated- Multifinger-Hand)", June 2004.

[Giorgia Marino](#): "Analisi teorica a sperimentale del sistema di misura CatraSys (Cassino Tracking System)", June 2004.

[Vincenzo Ripa](#): "Modello cinematico di un robot esapodo e ottimizzazione del passo del moto assoluto", July 2004.

[Milo Giaggioli](#): "Progettazione e costruzione di un braccio robotica antropomorfo", July 2004.

[Valery Girondin](#): "Analisi sperimentale con il sistema di misura CatraSys (Cassino Tracking System)", (In francese), Studente Socrates della Università Pierre & Marie Curie, Paris, Francia, July 2004.

[Morad Allouche](#): "Controllo forza per un gripper a due dita", (In inglese), Studente Socrates della Università Pierre & Marie Curie, Paris, Francia, July 2004.

[Anne Cecile Reberioux](#): "Progetto di un robot esapodo", (In inglese), Studente Socrates della Università Pierre & Marie Curie, Paris, Francia, July 2004.

[Ion Cimpoeru](#): "Validazione sperimentale di un robot seriale-parallelo per applicazioni medicali", (In Rumeno) Studente Socrates, Politecnico di Bucharest, July 2004.

[Antoine Bondenet](#): "Validazione sperimentale del 3M CaPaMan3", Studente Socrates della Ecolè Centrale di Nantes, Francia, July 2004.

[Paolo Pelagalli](#): "Analisi e validazione sperimentale di sistemi a filo ad architettura parallela", September 2004.

[Adriano Fabrizi](#): "Validazione numerica e sperimentale di un banco prova per camme policentriche piane", September 2004.

[Giovanni Ranucci](#): "Analisi numerica e sperimentale. di sistemi articolati", October 2004.

[Francesco Di Lauro](#): "Analisi di caratteristiche delle trasmissioni a camma di produzione industriale", November 2004.

[Massimo Zeppa](#): "Analisi di una cella robotizzata della ITCA S.p.A", December 2004.

[Fabio Molinaro](#): "Costruzione e validazione di una gambe robotica modulare per un robot esapodo ibrido", February 2005.

[Domenico Sementilli](#): "Analisi e gestione di un banco freno meccanico per un motociclo", March 2005.

[Giuseppe Quatemi](#): "Algoritmo per la sintesi di ruote cilindriche a denti elicoidali", March 2005.

[Claudio Di Cosimo](#): "Analisi sperimentale di un servosistema di posizionamento pneumatico" March 2005.

[Antonello Piacentino](#): "Miglioramento delle prestazioni di una macchina automatica per la rettifica di foro per cuscinetti a sfera", March 2005.

[Massimiliano Fonseca](#): "Analisi di una macchina elettropneumatica per l'inscatolamento di prodotti alimentari", April 2005.

[Marisa Del Prete](#): "Analisi delle prestazioni di sistemi meccanici controllati tramite reti industriali", April 2005.

A.A. 2003-'04

[Fadilla Oukacine e David Azria](#): "Progetto di una gamba per robot deambulanti", July 2003, studenti Socrates dall'Università Pierre et Marie Curie, Parigi, Francia.

[Gianni Castelli](#): "Applicazione del CaPaMan (Cassino Parallel Manipulator) per la simulazione di terremoti", September 2003 Tesi .

[Andreea Ursu](#): "Studio sperimentale di un'applicazione di assemblaggio robotizzato", September 2003, studentessa Socrates da Politecnico di Bucarest, Romania.

[Alessandro Di Muccio](#) : " Analisi sperimentale delle prestazioni di una valvola proporzionale in flusso", November 2003.

[Magnifico Donato](#): "Progettazione e validazione sperimentale di un manipolatore parallelo per applicazioni chirurgiche", November 2003.

[Giuseppe Carbone](#): "Valutazione della rigidità di sistemi robotici multicorpo", November 2003, Tesi di Dottorato.

[Cristina Tavolieri](#): "Simulazione, progettazione e realizzazione di un robot bipedo elettrico", February 2004

[Mario Varone](#): "Progettazione e sperimentazione di un manipolatore parallelo modulare binario ad azionamento elettropneumatico 3M-CaPaMan3 (Cassino Parallel Manipulator)", April 2004.

[Alessio Paone](#): "Progettazione e validazione sperimentale di un manipolatore parallelo a fili", April 2004.

[Jury Di Giorgio](#): "progettazione e validazione sperimentale del CaPaMan3 (Cassino Parallel Manipulator) e di un robot a tre moduli", April 2004.

A.A. 2002-'03

[Annalisa Bianchi](#): "Progettazione e costruzione di un banco di prova per camme policentriche piane", June 2002.

[Pierluigi Rea](#): " Analisi sperimentale di una valvola digitale in PWM", November 2002.

[Giancarmine Greco](#): "Camme tricentriche piane: analisi e sperimentazione", December 2002.

[Mirco Principe](#): "Progettazione di una mano articolata ad azionamento pneumatico", December 2002.

[Juan Manuel Jauregui](#), [Nestor Eduardo Nava](#) e [Jorge Eduardo Parada](#): "Progetto di una mano antropomorfa con tre dita ad un grado di libertà", March 2003, studenti dell'Università de Los Andes, Merida, Venezuela.

A.A. 2001-'02

[Marco Caravella](#): "Modellazione ed analisi sperimentale di una valvola proporzionale in pressione".

[Roberto Civitillo](#): "Progettazione e validazione di un dito ad un grado di libertà".

[Marco Galvagno](#): "Applicazione e validazione del CaPaMan (Cassino Parallel Manipulator) come simulatore di terremoto".

[Fabiola Sbardella](#): "Ottimizzazione e validazione sperimentale del sistema di misura CaTraSys (Cassino Tracking System)"

A.A. 2000-'01

[Giancarlo Marini](#): "Validazione sperimentale di un prototipo di robot ibrido".

[Vincenzo Proia](#): "Progettazione e simulazione di una gamba per robot mobili".

[Gabriele Danilo](#): "Analisi cinematica di un meccanismo per macchina automatica".

A.A. 1999-'00

[Sergio Sentinelli](#): "Simulazione e progettazione per una gamba per robot deambulanti".

[Marco Teolis](#): "Progettazione e validazione sperimentale di un robot ibrido".

[Paolo Migliozi](#): "Sintesi cinematica di ruote dentate ellittiche".

[Gianluca Cervoni](#): "Progettazione e validazione sperimentale di un meccanismo per gripper a industriale a due dita".

[Francesco Guidi](#): "Analisi ed ottimizzazione di una cella robotizzata industriale".

A.A. 1998-'99

[Roberto Paglia](#): "Studio di un processo produttivo robotizzato presso lo stabilimento FIAT Auto S.P.A.".

[PierMurizio Decio Fino](#): "Simulazione dinamica di CaPaMan (Cassino Parallel Manipulator)".

[Antonio Altrui](#): "Studio ed ottimizzazione di una stazione di confezionamento per una linea di produzione industriale".

[Vittorio Di Cocco](#): "Progettazione e realizzazione del prototipo EP-WAR2 (ElectroPneumatic Walking Robot)".

[Fabio Pugliese](#): " Validazione sperimentale e del prototipo CaPaMan (Cassino Parallel Manipulator)".

[Giuseppe Carbone](#): "Progettazione, realizzazione e validazione sperimentale di un microgripper con attuatori a memoria di forma".

A.A. 1997-'98

[Maria Elena Toti](#): "Progettazione e sperimentazione di un sistema di misura per la valutazione di caratteristiche cinematiche di un robot".

A.A. 1996-'97

Tommaso Giannetti: "Meccanica dell'avvolgimento in una lavorazione robotizzata con materiale composito".
Mario Rita: "Validazione e Programmazione di un prototipo di robot bipedo".
Fabiola Celani: "Analisi ed ottimizzazione della manipolazione in una lavorazione robotizzata industriale", March 1998.
Chiara Lanni: "Problemi numerici ed algoritmi per il progetto ottimo di manipolatori", April 1998.
Erika Ottaviano: "Determinazione sperimentale dello spazio di lavoro di robot mediante un sistema laser inseguimento", April 1998.
A.A. 1995-'96
Raffaele Marotta: "Analisi di un meccanismo per gripper a due dita" .
A.A. 1994-'95
Gianfranco Volante: "Problematiche di un avvolgimento robotizzato con materiale composito".
Maurizio Tiberi: "Studio per la fabbricazione robotizzata di un elemento aeronautico in materiale composito avanzato".
Ivo Luyckx e Wim Vanaelten: "Grasp force in two-finger grippers: modelling and measuring", Katholieke Universiteit Leuven, Belgio, programma ERASMUS.
A.A. 1993-'94
Fabio Iacobone: "Robotizzazione di un processo di avvolgimento tridimensionale con materiale composito".
Gianbattista Scaramuzza: "Progetto di manipolatori robotici".
Ermanno Gabriele: "Determinazione numerica e sperimentale dello spazio di lavoro".
A.A. 1991-'92
Gaetano Gradini: "Algoritmi per il progetto di gripper a due dita".