

# UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PISA



**Facoltà di Ingegneria**  
**Corso di laurea in Ingegneria Meccanica**

**Tesi di laurea**

**TITOLO della TESI**

**Modellazione di un sistema multi-legged per locomozione in un elemento  
tubolare, deformabile ed a basso attrito**

Candidato:  
**Giovanni Orlandi**

Relatori:  
**Prof. Paolo Dario**  
**Prof. Massimo Guiggiani**  
**Dott. Cesare Stefanini**  
**Dott.ssa Arianna Menciassi**

Data di laurea:  
07/03/05

Archivio tesi corso di laurea in ingegneria meccanica 3/05

Anno accademico 2004/05

Consultazione consentita

Titolo della tesi

**Modellazione di un sistema multi-legged per locomozione in un  
elemento tubolare, deformabile ed a basso attrito**

Candidato

**Giovanni Orlandi**

Tesi proposta per il conseguimento del

Titolo accademico di

**DOTTORE IN INGEGNERIA MECCANICA**

presso la

**Facoltà di Ingegneria**

**della**

**Università degli studi di Pisa**

Data della laurea:

07/03/05

Autore:

**Giovanni Orlandi**

Relatori:

**Prof. Paolo Dario**

**Prof. Massimo Guiggiani**

**Dott. Cesare Stefanini**

**Dott.ssa Arianna Menciasci**