



UNIVERSITÀ
POLITECNICA
DELLE MARCHE

FACOLTÀ DI INGEGNERIA
Corso di Laurea in Ingegneria Meccanica

**Verifica del comportamento statico di un giunto
flessibile per applicazioni robotiche**

Verification of the static behaviour of a flexure joint for robotic
applications

Relatore:

Prof. Matteo Palpacelli

Tesi di Laurea di:

Damiani Luca

Anno Accademico 2021 / 2022