



**UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI GENOVA**  
**FACOLTÀ DI INGEGNERIA**  
**Corsi di Studio in Ingegneria Meccanica (La Spezia)**

## Pietro Fanghella

**Professore ordinario**

**Meccanica applicata alle macchine - ING-IND/13**

Dipartimento di Meccanica e costruzione delle macchine  
via All'Opera Pia 15a, 16145 Genova  
<http://www.dimec.unige.it>

**tel. +390103532965 - fax. +390103532830**

**e-mail: [pietro.fanghella@unige.it](mailto:pietro.fanghella@unige.it)**

### **Ambiti di insegnamento e ricerca**

Cinematica, dinamica e controllo dei sistemi meccanici

Trasmissioni meccaniche

Progettazione dei sistemi meccanici

Meccatronica

Education

### **Orario di ricevimento**

Su appuntamento

---

### **Curriculum**

Laureato in Ingegneria Meccanica all'Università di Genova nel 1981. Ricercatore universitario (1983-1990), professore associato (1990-2000), professore ordinario (2000-...) presso la facoltà di Ingegneria dell'Università degli Studi di Genova. Nel corso degli anni, ha svolto svariate funzioni in ambito accademico: membro della giunta di facoltà, membro del Consiglio direttivo del Centro di Servizi informatici e telematici, responsabile aule informatiche della Facoltà di Ingegneria, vice-presidente dei Corsi di Studio in ingegneria meccanica di Genova e La Spezia. A livello internazionale, svolge funzione di revisore, sia per importanti riviste scientifiche (Mechanism and Machine Theory, ASME Journals of Mechanical Design and Mechanism and Robotics, IEEE Transactions on Robotics, ...) che per numerosi convegni. E' membro di Comitati scientifici di Convegni internazionali e della Commissioni tecniche "Computational Kinematics" ed "Education" della Federazione internazionale per la Teoria delle Macchine e dei Meccanismi (IFTOMM).

---

### **Pubblicazioni significative**

FANGHELLA P. (2009). Stability of Branches of a Kinematotropic Mechanism. ASME/IFTOMM International Conference on Reconfigurable Mechanisms and Robots,

FANGHELLA P. (2007). Improving Student Learning in Virtual Prototyping for Mechanical Engineering Design. 6th ASEE GLOBAL COLLOQUIUM on Engineering Education. Istanbul, October 1-4, 2007, vol. GC 2007-94

FANGHELLA P. (2007). Piecewise symbolic representation of input-output relation and pitch curves for non-circular gears. In: 12th IFTOMM World Congress. Besançon (France), June 18-21, 2007

FANGHELLA P., GALLETTI C., GIANNOTTI E. (2006). PARALLEL ROBOTS THAT CHANGE THEIR GROUP OF MOTION. In: J. LENARCIC; B. ROTH. Advances in Robot Kinematics.

FANGHELLA P. (2005). A mixed symbolic-numeric computational approach for the kinematic synthesis of non-circular gears. In: IFTOMM Computational Kinematics 2005 Workshop, May 4-6, 2005

FANGHELLA P. (2005). Kinematic synthesis and design of non-circular gears through a symbolic-numeric modelling approach. In: ASME IDETC/CIE 2005, September 24-28, 2005, ISBN/ISSN: isbn 0-7918-3766-1



**UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI GENOVA**  
**FACOLTÀ DI INGEGNERIA**  
**Corsi di Studio in Ingegneria Meccanica (La Spezia)**

GALLETTI C., FANGHELLA P., TORRE G. (2004). Computationally Efficient Expressions of Dynamic Equations for Flexible Mechanisms. Proceedings of the 11th World Congress in Mechanism and Machine Science, April 1-4, 2004

FANGHELLA P., GALLETTI C., TORRE G (2003). An Explicit Independent-Coordinate Formulation for the Equations of Motion of Flexible, Multibody Systems. MECHANISM AND MACHINE THEORY, vol. 38,, pp. 417-437, ISSN: 0094-114X

GALLETTI C., FANGHELLA P. (2002). Using body flexibility to simplify the solution of constraint equations in the dynamic analysis of robot mechanisms and multibody systems, Advances in Robot Kinematics, pp. 225-234 ISBN: 1-4020-0696-9 Kluwer Academic Publishers.

5. GALLETTI C., FANGHELLA P. (2001). Single-loop kinematotropic mechanisms MECHANISM AND MACHINE THEORY, vol. 36, pp. 746-761, ISSN: 0094-114X.

---