

**Corso di laurea:** Ingegneria meccanica - magistrale

**Curriculum:** Costruzioni meccaniche - Dinamica dei sistemi meccanici - 2 anno

**Date di inizio/fine curriculum:** giovedì 1 ottobre 2015 - sabato 23 gennaio 2016

**Periodo didattico:** Primo Semestre 2015/2016

**Orario delle lezioni visualizzato:** Primo Semestre

	lunedì	martedì	mercoledì	giovedì	venerdì	sabato
08:15-09:15						
09:15-10:15	<b>Progetto del prodotto in materiale polimerico e composito</b> <i>Mauro Ricotta</i> Sede di Rovigo					
10:15-11:15	<b>Progetto del prodotto in materiale polimerico e composito</b> <i>Mauro Ricotta</i> Sede di Rovigo		<b>Costruzione di macchine 2</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M2	<b>Costruzione di macchine 2</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M2	<b>Costruzione di macchine 2</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M1	
11:15-12:15	<b>Progetto del prodotto in materiale polimerico e composito</b> <i>Mauro Ricotta</i> Sede di Rovigo		<b>Costruzione di macchine 2</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M2	<b>Costruzione di macchine 2</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M2	<b>Costruzione di macchine 2</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M1	
12:15-13:15	<b>Progetto del prodotto in materiale polimerico e composito</b> <i>Mauro Ricotta</i> Sede di Rovigo <hr/> <b>Robotica</b> <i>Aldo Rossi</i> M4	<b>Robotica</b> <i>Aldo Rossi</i> M4	<b>Controllo dei sistemi meccanici</b> <i>Giulio Rosati</i> B_pt	<b>Robotica</b> <i>Aldo Rossi</i> M4		
13:15-14:15	<b>Robotica</b> <i>Aldo Rossi</i> M4	<b>Robotica</b> <i>Aldo Rossi</i> M4	<b>Controllo dei sistemi meccanici</b> <i>Giulio Rosati</i> B_pt	<b>Robotica</b> <i>Aldo Rossi</i> M4	<b>Calcolo e progetto dei sistemi meccanici</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> Polo Meccanico B	

14:15-15:15	<b>Controllo dei sistemi meccanici</b> <i>Giulio Rosati</i> Catullo	<b>Calcolo e progetto dei sistemi meccanici</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M1		<b>Calcolo e progetto dei sistemi meccanici</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M4	<b>Calcolo e progetto dei sistemi meccanici</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> Polo Meccanico B	
15:15-16:15	<b>Controllo dei sistemi meccanici</b> <i>Giulio Rosati</i> Catullo	<b>Calcolo e progetto dei sistemi meccanici</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M1		<b>Calcolo e progetto dei sistemi meccanici</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> M4	<b>Calcolo e progetto dei sistemi meccanici</b> <i>Giovanni Meneghetti</i> Polo Meccanico B	
16:15-17:15	<b>Controllo dei sistemi meccanici</b> <i>Giulio Rosati</i> Catullo	<b>Dinamica del veicolo</b> <i>Vittore Cossalter</i> M4	<b>Dinamica del veicolo</b> <i>Vittore Cossalter</i> M4	<b>Dinamica del veicolo</b> <i>Vittore Cossalter</i> M4		
17:15-18:15		<b>Dinamica del veicolo</b> <i>Vittore Cossalter</i> M4	<b>Dinamica del veicolo</b> <i>Vittore Cossalter</i> M4	<b>Dinamica del veicolo</b> <i>Vittore Cossalter</i> M4		
18:15-19:15						

Nome insegnamento	Tipo insegnamento	Crediti	Professori	Assistenti alla docenza
Calcolo e progetto dei sistemi meccanici	Consigliato	9	G. Meneghetti	
Controllo dei sistemi meccanici	Consigliato	6	G. Rosati	
Costruzione di macchine 2	Obbligatorio	9	G. Meneghetti	
Dinamica del veicolo	Consigliato	9	V. Cossalter	
Progetto del prodotto in materiale polimerico e composito	Consigliato	6	M. Ricotta	
Robotica	Consigliato	9	A. Rossi	