

INFORMAZIONI PERSONALI

Prof. Ing. Franco Tedeschi PhD

Sesso | [Data di nascita](#) | [Nazionalità](#) ItalianaESPERIENZA
PROFESSIONALE

-
- 06/10/2018–oggi **Professore a contratto – Facoltà di Informatica – Università degli studi del Molise**
Docente del corso di “Internet of Things e principi di automazione”.
- 7/1/2018–7/5/2018 **Studi di ingegnerizzazione relativi alla pratica di brevetto "Dispositivo robotico e metodo per la rimozione automatica di film estensibile da merci confezionate su bancale o pedane".**
Patent application n.102018000005133 - MediaSoft Srl, Pozzilli (IS) (Italia)
Studi di ingegnerizzazione finalizzati alla brevettazione.
- 1/2/2016–5/4/2017 **Coordinatore e responsabile scientifico del progetto MIUR "Open source robotics" (importo finanziato € 48.400)**
Ministero Istruzione Università e della Ricerca
Sviluppo sperimentale di una piattaforma robotica mobile open source per la didattica.
- 4/1/2016–16/5/2016 **Studi di ingegnerizzazione relativi alla pratica di brevetto "Dispositivo e metodo per presa ed inscatolamento di contenitori a struttura semirigida".**
Patent application n. 102016000049791 - MediaSoft Srl, Pozzilli (IS) (Italia)
Studi di ingegnerizzazione, modellazioni, simulazioni finalizzate alla brevettazione.
- 1/12/2015–27/4/2016 **Valutatore del progetto Europeo "Odysseus II - European Youth Space Contest".**
Politecnico di Torino, Torino (Italia)
- 2/3/2015–5/6/2015 **Consulente in regime di libera professione per attività di ricerca sperimentale e valutazione dei rischi relativi a sorgenti di emissione LASER.**
Mechanimatha S.r.l., Cassino (Italia)
- 15/7/2014–20/9/2014 **Docente al Corso di Didattica dell'Elettronica (3CFU) nell'ambito dei corsi PAS organizzati dall'Università degli Studi del Molise**
Università degli Studi del Molise - Sede di Pesche (IS)
Docente per corsi PAS (Percorsi Speciali Abilitanti)
- 3/3/2012–23/7/2013 **Progetto, realizzazione e collaudo del sistema di controllo remoto relativo ad un**

- prototipo di robot per attività di cutting and pipe inspection all'interno della centrale nucleare in dismissione del Garigliano - Sessa Aurunca (CE).
Università degli Studi di Cassino e del Lazio Meridionale - SOGIN S.p.A. Roma
- 9/1/2012–9/4/2012 **Ingegnere Esperto di sistemi elettronici e mecatronici nell'ambito del Progetto di ricerca Europeo "MAGDRIVE" "Magnetic – Superconductor Criogenic Non-Contact Harmonic Drive.**
Università degli Studi di Cassino e del Lazio Meridionale, Cassino (Italia)
Università/Enti coinvolti: CNR, CAN Superconductor, Università Carlos III Madrid.
- 5/2012–alla data attuale **Istruttore CISCO accreditato presso il consorzio ELIS - Roma per i percorsi "IoT Connecting Things" e "IT Essential, Fondamenti di Informatica e Reti".**
Consorzio ELIS - Via Sandro Sandri, 71 - 00159 Roma.
- 1/9/2001–alla data attuale **Consulente per l'Ingegneria di Processo e la gestione integrata dei sistemi Qualità - Sicurezza**
Consulente in regime di libera professione per gruppi multinazionali operanti nel settore automotive.
Programmazione e gestione di sistemi robotici e mecatronici per processi di saldatura in conformità alle norme ISOTS 16949 - OHSAS 18001 - ISO 9001.
- 10/2008–12/2012 **Redattore di progetti ed articoli specialistici per le riviste a divulgazione nazionale "Fare Elettronica" e "Firmware".**
Inware Edizioni, Milano (Italia)
Autore e coautore di 20 articoli tecnici nell'ambito della robotica, delle tecnologie IoT, dei sistemi embedded e dell'elettronica applicata.
- 20/9/2010–alla data attuale **Iscritto all'Albo dei collaudatori sismici della provincia di Isernia**
- 2006–2008 **Progettista e coordinatore scientifico del corso di formazione professionale triennale "Operatore per centraline elettroniche di autoveicoli".**
Progetto finanziato dalla Regione Molise per € 50.000.
- 2/2002–5/2002 **Progettista e docente dei corsi CIPE "PLC e Robotica" e "Corso Tecnico Pratico di Automazione industriale" (2002).**
- 1/9/2001–alla data attuale **Docente di ruolo (Classe di concorso A034 - Elettronica)**
Istituto Tecnico Industriale Statale "E. Mattei", 86170 Isernia (Italia)
Docente di Tecnologie e Progettazione Elettronica, Sistemi Automatici, Telecomunicazioni, Elettronica.
Responsabile del Laboratorio di Tecnologie e Progettazione Elettronica
- 1/12/2000–31/8/2001 **Quality Manager**
Gruppo Proma - Multinazionale con oltre 1000 dipendenti, Pozzilli Plant (IS)
Gestione del Sistema Qualità aziendale in conformità alle norme ISOTS 16949 e ISO 9001.
Sviluppo e gestione dei piani di controllo di processo e prodotto in conformità ai requisiti del cliente Fiat Auto (principali vetture: Fiat Punto, Alfa 146, Alfa 147, Alfa 156, Fiat Panda, Fiat Bravo etc..).
Coordinamento di quattordici collaboratori, suddivisi nelle aree di metrologia, processo interno, accettazione e assistenza cliente.

16/3/2000–30/11/2000 **Maintenance Manager**
Lear Corporation S.p.A., Nucleo Industriale 86077 Pozzilli (IS) (Italia)
Coordinamento di venti collaboratori, tra manutentori elettrici, elettronici e tecnici specializzati.
Gestione hardware e software del parco robot e dei sistemi mecatronici di stabilimento.
Conduzione e controllo dei processi di saldatura MIG/MAG, saldatura a proiezione e per punti.

5/5/1999–alla data attuale **Iscritto all'Ordine degli Ingegneri della provincia di Isernia Sez. A-B-C**

15/3/1998–15/3/2000 **Ingegnere di Processo**
Lear Corporation S.p.A., Pozzilli (IS) (Italia)
Gestione del processo interno, del parco robot e dei sistemi elettronici e mecatronici di stabilimento.
Utilizzo di tecniche di controllo statistico dei processi (SPC) e delle metodologie Six Sigma.

1/2/1998–14/3/1998 **Progettista di apparecchi elettrici ed elettromeccanici**
Elettroplastica Filignanese S.r.l., Filignano (IS) (Italia)
Elaborazione di progetti di dispositivi elettrici ed elettromeccanici (micro-switch, zoccoli per relè, relè elettromeccanici e morsettiere per circuiti stampati).

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

04/06/2018–30/01/2019 **Corso linguistico – Inglese - metodologia CLIL – 120 ore, livello B2 – Università degli Studi del Molise – Ufficio Scolastico Regionale – Molise.**

4/4/2017–11/8/2017 **CISCO Connecting Things Course - Corso per Istruttori**
Consorzio ELIS - Via Sandro Sandri, 71 - 00159 Roma.
Corso di formazione sulle Tecnologie IoT, sensori, attuatori e microcontrollori.

1/2/2017–21/7/2017 **Corso linguistico per il conseguimento della certificazione B1 - Inglese**
Britisch School, Isernia

4/11/2014–5/2/2015 **Corso di Perfezionamento Universitario - Valorizzazione e tutela della proprietà industriale**
Universitas Mercatorum – Università delle Camere di Commercio Italiane, Roma (Italia)
Corso di perfezionamento per il conseguimento di 4 CFU nel SSD IUS 04

2/1/2012–24/3/2015 **Dottorato di Ricerca in Ingegneria Meccanica (Robotica e Meccatronica) XXVII° Ciclo**
Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale, Cassino (Italia)
Dottorato di Ricerca presso il Laboratorio di Robotica e Meccatronica Facoltà di Ingegneria - Cassino

12/2011–5/2012 **Corso CISCO per Istruttori relativo al percorso "IT Essential-Fondamenti di Informatica e Reti".**
Consorzio ELIS - Via Sandro Sandri 71 - 00159 Roma

- 1/1/2009–31/12/2011 **Diploma di specializzazione biennale post-laurea in metodologie psico-pedagogiche dell'insegnamento-apprendimento – Area disciplinare tecnica.**
Università degli Studi "Dante Alighieri", Reggio di Calabria (Italia)
Corso post –laurea biennale di 1500 ore e 60 CFU per ogni annualità.
- 27/7/2009–27/7/2010 **Corsi Universitari Singoli Annuali per complessivi 36 CFU**
Facoltà di Ingegneria Elettrica Università degli studi di Cassino
Misure Elettriche 12 CFU
Impianti Elettrici 12 CFU
Elettrotecnica 12 CFU
- 19/5/2008–11/9/2008 **Corso di 248 ore sul tema "Le figure di sistema nel contesto dell'e-learning"**
Università degli studi del Molise, Isernia (Italia)
E-learning, applicazioni delle nuove tecnologie web alla didattica.
- 3/3/2007–7/7/2007 **Corso per coordinatore della sicurezza sui cantieri temporanei e mobili**
Ordine degli Ingegneri della provincia di Isernia
Conoscenze e competenze di cui al D.Lgs 81/08 e s.m.i.
- 26/6/2001–29/6/2001 **Corso per Auditor di seconda parte per Sistemi ISOTS 16949 / ISO 9001**
ANFIA - Associazione Nazionale Fornitori Industria Automobilistica, Torino (Italia)
Tecniche per la pianificazione e gestione degli Audit di processo in conformità alle norme ISOTS 16949 – ISO 9001.
- 4/4/2001 **Abilitazione all' Insegnamento in Elettronica (A034)**
Ministero Istruzione Università Ricerca
Abilitazione all'insegnamento per la scuola secondaria superiore
Elettronica, Sistemi Elettronici automatici, Tecnologie elettroniche e progettazione, Telecomunicazioni
- 15/3/1998–15/3/2000 **Corso biennale di formazione e lavoro per il conseguimento della qualifica di Ingegnere di Processo**
Lear Corporation S.p.A., Pozzilli (Italia)
- 5/1998 **Abilitazione alla Professione di Ingegnere**
Ministero Istruzione Università e Ricerca
Esame di abilitazione all'esercizio della professione settori A-B-C
- 3/11/1989–11/12/1997 **Laurea in Ingegneria Elettronica (Vecchio Ordinamento).**
Università degli studi di Roma "La Sapienza", Roma (Italia)
Elettronica, sistemi embedded, calcolatori elettronici, sistemi di controllo.
Tesi sperimentale in Calcolatori Elettronici dal titolo: Assegnazione automatica di canali per sistemi radiomobili con tecniche di ricerca locale. Relatore Prof. Silvio Salza, Correlatore Prof. Andrea Shaerf.

10/9/1983–10/7/1988 **Diploma di Perito Industriale - specializzazione Elettrotecnica.**
Istituto Tecnico Industriale "E. Mattei" - Isernia

5/4/1981 **Attestato in Fisarmonica - primo grado**
Accademia Lanaro Roma (RM)

COMPETENZE PERSONALI

Lingua madre italiano

Lingue straniere

	COMPRESIONE		PARLATO		PRODUZIONE SCRITTA
	Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale	
inglese	B2	B2	B1	B1	B2
Certificazione B1 - Cambridge conseguita nell'anno 2017 Certificazione Pre- Intermediate - Oxford AIBSE conseguita nell'anno 2001					
francese	A2	A2	A2	A2	A2

Livelli: A1 e A2: Utente base - B1 e B2: Utente autonomo - C1 e C2: Utente avanzato
Quadro Comune Europeo di Riferimento delle Lingue

Competenze comunicative Ottime competenze comunicative-relazionali maturate attraverso le prolungate esperienze di:
 -Docente
 -Relatore in congressi internazionali
 -Consigliere comunale del Comune di Fornelli (IS) dal 1995 al 1999
 -Redattore di articoli per riviste scientifiche nazionali ed internazionali
 -Attività di Quality Manager e Maintenance Manager

Competenze organizzative e gestionali Esperienza ventennale nel campo dei sistemi di gestione avanzati per la qualità e la sicurezza secondo gli standard:
 -ISO 9001:2015
 - IATF 16949
 - OHSAS 18001 – ISO 45001:2018
 - World Class Manufacturing
 -Six Sigma
 Capacità di lavorare in gruppo e di gestire e coordinare progetti, risorse umane, attività complesse.
 Conoscenza approfondita delle tecniche di problem solving.
 Conoscenza approfondita di tecniche di project management.

Competenze professionali Esperienza di lavoro ventennale nell'ambito dell'ingegneria di processo e dell'automazione.
 Esperienza ventennale come docente e come libero professionista nel campo della progettazione elettronica e dei sistemi embedded.
 Esperienza di lavoro ventennale nel campo delle misure elettroniche, realizzazione di prototipi di circuiti elettronici con vari tipi di tecnologie.

Competenze digitali

AUTOVALUTAZIONE				
Elaborazione delle informazioni	Comunicazione	Creazione di Contenuti	Sicurezza	Risoluzione di problemi
Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato

Competenze digitali - Scheda per l'autovalutazione

Istruttore CISCO per il percorso "IOT Connecting Things" accreditato presso il Consorzio Elis - Roma
 Istruttore CISCO per il percorso "Fondamenti di Informatica e Reti" accreditato presso il Consorzio ELIS (Roma).
 Qualifica di docente di tecnologia applicata, rilasciata da Microsoft e MIUR (Ottobre- Dicembre 2002)

Prolungata esperienza di lavoro con le piattaforme Arduino e Raspberry.

Prolungata esperienza lavorativa con linguaggi di programmazione:

-C/C++

-Visual Basic

-Processing

-Assembler

-LabView

-Matlab.

Utilizzo a livello avanzato di tutto il pacchetto Office e dell'editor Latex.

Prolungata esperienza di lavoro nell'ambito della fabbricazione digitale con tecniche FDM (Stampa 3D).

Prolungata esperienza di lavoro con software parametrico Solidworks per la modellazione 3D e simulazione di sistemi dinamici multicorpo.

Conoscenza a livello avanzato dei linguaggi e delle architetture dei controllori delle famiglie Microchip, Basic Stamp, Atmel.

Conoscenza a livello avanzato e dei PLC della famiglia Siemens.

Prolungata esperienza di lavoro con i programmi Autocad, Sismicad.

Prolungata esperienza di lavoro con tutto il pacchetto Orcad (Capture, Pspice, Lay-out).

Esperienza di lavoro nell'utilizzo di sistemi metrologici 3D di tipo industriale.

Altre competenze

Progettista strutturale per due edifici in cemento armato.

Direttore dei lavori per due opere strutturali in cemento armato.

Perito Tecnico della Commissione Edilizia del comune di Fornelli (IS) dal 1999 al 2004.

Patente di guida

B

ULTERIORI INFORMAZIONI

Riconoscimenti e premi

Vincitore di borsa di studio per studenti universitari - Cassa di risparmio di Roma AA 1989/1990.

Vincitore del premio "GOLD" per le migliori pratiche della scuola italiana negli anni 2006 e 2007.

Progetti

Open Source Robotics: www.opensourcerobotics.it

MAG-DRIVE Magnetic Superconductor Non contact Harmonic Drive

Exhibitor at Olimpiadi di Robotica 2016 - Milano

Exhibitor at RomeCup 2015

Exhibitor at RomeCup 2014

Exhibitor at Maker Faire 2014 - Project Id 548 - Roma

Conferenze

Autore di 10 Proceedings in ambito nazionale ed internazionale.

Revisore in vari congressi internazionali relativi alla robotica e mecatronica (MUSME 2014, MESA 2014, ICRA IEEE 2014, ICRA IEEE 2015 etc.)

Pubblicazioni

Autore di 2 capitoli di libri nell'ambito della robotica di servizio per editori internazionali (Springer ed IGI Global).

Autore e coautore di 5 paper pubblicati su primarie riviste internazionali indexate.

Revisore per la rivista International Journal of Advanced Robotic System (IF 0,942).

Brevetti

Titolare del Brevetto per invenzione industriale n. 0001426816 del 23/01/2017: Sistema robotico a gambe per telerilevamento.

Trattamento dei dati personali

Autorizzo il trattamento dei dati personali contenuti nel mio curriculum vitae in base all'art. 13 del D. Lgs. 196/2003 e all'art. 13 del Regolamento UE 2016/679 relativo alla protezione delle persone fisiche con riguardo al trattamento dei dati personali.

Il sottoscritto Franco Tedeschi, consapevole che le dichiarazioni false comportano l'applicazione delle sanzioni penali previste dall'art. 76 del D.P.R. 445/2000, dichiara che le informazioni riportate nel seguente curriculum vitae, redatto in formato europeo, corrispondono a verità.

Fornelli, 17/10/2019

Prof. Ing. Franco Tedeschi Phd

Franco Tedeschi - Elenco Pubblicazioni scientifiche
SCOPUS Author ID: 55937418900
ORCID-ID: 0000-0001-9637-2981

International Proceedings

- [1] Carbone G., Tedeschi F. (2012) A low cost control architecture for Cassino Hexapod in Proceeding of RAAD'12, 21th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, Napoli, Italy, 11- 14 September 2012, pp. 101-106. ISBN 978-88-95430-45-4
- [2] Cafolla D., Tedeschi F., Carbone G. (2013) Design and simulation on Cassino Hexapod II, in Proc. of the 3rd IFToMM International Symposium on Robotics and Mechatronics Singapore, 2013, pp. 3-12. ISBN 978-981-07-5983-4
- [3] Tedeschi F., Carbone G., Cafolla, D. (2013) Design and operation of Cassino Hexapod, in proceeding of RAAD'2013, 22th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, Portoroz, Slovenia, 11-13 September, pp. 94-101, 2013. ISBN 978-961-264-064-4
- [4] Carbone G., Tedeschi F., Ceccarelli M. (2014) Design of sensing and testing system for magnetic transmission. Proceeding in International Symposium "Theory and practice of gearing" January 21-23, 2014, Izhevsk, Russia, pp. 345-351. ISBN 978-5-7526-0629-8
- [5] Carbone G., Tedeschi F., Cigola M. (2014) The challenge of analysis, survey and conservation for service robotics. IARP International Advanced Robotics Program Workshop Conference on Bio-inspired robotics pp.132-138 14-15 May 2014, Frascati, Italy. ISBN 978-88-8286-309-8.
- [6] Carbone G., Tedeschi F. (2014) A study of feasibility for a motor with embedded geartrain. IEEE International Workshop on Metrology for Aerospace, 29-30 Maggio 2014, Benevento, pp. 95-100. ISBN: 978-1-4799-2070-9. DOI: 10.1109/MetroAeroSpace.2014.6865901
- [7] Tedeschi F., Carbone G. (2014) Caratteristiche ed evoluzione del "Cassino Hexapod". III° Congresso nazionale Coordinamento della Meccanica Italiana, Napoli, 30 Giugno - 1 Luglio 2014. Paper C70. ISBN 88-902096-2-3.
- [8] Tedeschi F., Carbone G. (2014) Toward the design of a wheel-leg walking robot. 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications. 10-12 September 2014, Senigallia Italy. ISBN 978-1-4799-2772-2. DOI: 10.1109/MESA.2014.6935564
- [9] Tedeschi F., Carbone G. (2015) A legged robotic system for remote monitoring. 4 th International Workshop on Medical and Service Robots, July 8 – 10 2015, IRCCyN, Nantes, France.
- [10] Tedeschi F., Carbone G. (2015) Un sistema robotico per rilievo e conservazione dei beni culturali. Genova 14-17 Settembre 2015- XXII Congresso AIMETA 2015 Associazione Italiana di Meccanica Teorica e Applicata, Genova ISBN 978-88-97752-52-3

Journal Papers

- [11] Carbone G., Tedeschi F. (2013) A low cost control architecture for Cassino Hexapod II, International Journal of Mechanics and Control Vol. 14 n. 01 2013 pp. 19-24. ISSN 1590-8844
- [12] Tedeschi F., Cafolla D., Carbone G. (2014) Design and operation of Cassino Hexapod II International Journal of Mechanics and Control Vol. 15 N° 01 2014 pp. 19-25. ISSN 1590-8844
- [13] Tedeschi F., Carbone G. (2014) Design issues for hexapod walking robots, Robotics 3,(2) pp. 181-206
ISSN 2218-6581 doi:10.3390/robotics3020181
- [14] Carbone G., Tedeschi F., Gallozzi A., Cigola M. (2015) A robotic mobile platform for service task in cultural heritage, International Journal of Advanced Robotic System Vol. 12: 88, 2015, pp 1-10 DOI: 10.5772/60527
- [15] Tedeschi, F., Carbone, G. (2017) Design of a Novel Leg-Wheel Hexapod Walking Robot. Robotics 6(4), 40 pp. 1-18.

Book Chapter

- [16] Tedeschi F., Carbone G., (2014) Design of Hexapod Walking Robots: background and challenges in Handbook of Research on Advancements in Robotics and Mechatronics IGI Global, Hershey, USA. ISBN 9781466673878.
- [17] Tedeschi F., Carbone G., (2014) Hexapod Walking Robots locomotion in Motion and Operation Planning of Robotics System: Background and Practical Approaches, Springer Verlag. ISBN 978-3-319-14705-5.

Patent

- [18] Carbone G., Tedeschi F. (2017) Brevetto per Sistema robotico a gambe per telerilevamento. Attestazione di Brevetto n. 0001426816 del 23/01/2017.

Attività di Revisore per Journal e Congressi internazionali

- IJARS International Journal Advanced Robotic System (Impact Factor 0.952)
- MUSME 2014 5th International Symposium of Multi-body System and Mechatronics, Huatulco Mexico, 21-24 October 2014.
- MESA 2014 10 th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, 10-12 September Senigallia, Italy, 2014.
- ICRA 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation, May 31- June 5, Hong Kong, China, 2014.
- ICRA 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation, 26 - 30 May Seattle, USA, 2015.

Elenco Pubblicazioni su riviste specialistiche nazionali

- [1] Tedeschi, F. (2012). Tecniche di bridge metering, Firmware n. 82, pp. 29-39. ISSN 1827-6911
- [2] Tedeschi, F. (2010). Quale RTOS per i controllori Microchip?, Firmware n. 59, pp. 9-17. ISSN 1827-6911
- [3] Tedeschi, F. (2010). Tecnologie contact - less per sistemi di pagamento, Firmware n. 58, pp. 9-15. ISSN 1827-6911
- [4] Tedeschi, F. (2010). Sensori biometrici, Firmware n. 56, pp. 9-19. ISSN 1827-6911
- [5] Tedeschi, F., De Crescenzo, N. (2010). Esperimenti robotici con il Boe Bot: la navigazione sensoriale, Fare Elettronica n. 303, pp. 94-100. ISSN 1591-2272
- [6] Tedeschi, F., De Crescenzo, N. (2010). Esperimenti robotici con il Boe Bot: linguaggio e pianificazione del moto, Fare Elettronica n. 301/302, pp. 96-102. ISSN 1591-2272
- [7] Tedeschi, F. (2010). Un progetto con RFID: la gestione dei Tag, Fare Elettronica n. 297, pp. 24-30. ISSN 1591-2272
- [8] Tedeschi, F. (2010). Usare la tecnologia RFID: fondamenti, Fare Elettronica n. 296, pp. 32-36. ISSN 1591-2272
- [9] Tedeschi, F. (2009). Tecniche di riduzione del rumore, Firmware n. 46, pp. 36-42. ISSN 1827-6911
- [10] Tedeschi, F., De Crescenzo N. (2009). Programmare Lego Mindstorm: attuatori e sistemi di controllo, Fare Elettronica n. 289/290, pp. 102-106. ISSN 1591-2272
- [11] Tedeschi, F. (2009). Robot Industriali, Fare Elettronica n. 289/290, pp. 90-94. ISSN 1591-2272
- [12] Tedeschi, F. (2009). Programmare Lego mindstorm: timers e multitasking, Fare Elettronica n. 288, pp.102-106. ISSN 1591-2272
- [13] Tedeschi, F. (2009). Tecniche di soft computing nei sistemi embedded, Firmware n. 41, pp. 16-20. ISSN 1827-6911
- [14] Tedeschi, F. (2009). Satelliti per telecomunicazioni, Fare Elettronica n. 288 Giugno, pp. 86-94. ISSN 1591-2272
- [15] Tedeschi, F. (2009). Programmare Lego Mindstorm: funzioni, variabili e puntatori, Fare Elettronica n. 287, pp. 102-106. ISSN 1591-2272
- [16] Tedeschi, F. (2009). Programmare lego Mindstorm: la costruzione dei sensori, Fare Elettronica n.286, pp. 96-100. ISSN 1591-2272
- [17] Tedeschi, F. (2009). Tecnologie ottiche a percorso di luce, Fare Elettronica n. 285, pp. 58-61. ISSN 1591-2272
- [18] Tedeschi, F. (2009). Programmare lego Mindstorm: la gestione in C dei sensori, Fare Elettronica n. 285, pp. 97-101. ISSN 1591-2272
- [19] Tedeschi, F., De Crescenzo, N.(2009). Programmare in C Lego Mindstorm, Fare Elettronica n. 283, pp. 102-106. ISSN 1591-2272
- [20] Tedeschi, F., De Crescenzo N. (2008). Acquisizione dati su RS232 con PIC16F84, Fare Elettronica n. 282, pp. 62-68. ISSN 1591-2272

Fomelli, 17/10/2019