



PROPOSTA DI CORSO INTERNO per l'A.A. 2025-2026

TIPOLOGIA DI CORSO: CORSO INTERDISCIPLINARE (destinatari: allievi/e I e II anno afferenti a diversi corsi di laurea)

Cognome e nome proponente/coordinatore	SSD e Dipartimento di afferenza	Indirizzo email	Recapito telefonico
Malfitana Daniele	ARCH-01/G Dipartimento di Scienze Umanistiche	daniele.malfitana@unict.it	348 7902494
Siciliano Bruno	IINF-04/A Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, Università di Napoli Federico II	bruno.siciliano@unina.it	368 605665

Titolo del Corso in Italiano: **Robotica fra Scienza e Società**

Titolo del Corso in Inglese: **Robotics between Science and Society**

SETTORE/I SCIENTIFICO-DISCIPLINARE/I DI RIFERIMENTO DEL CORSO: IINF-04/A

STRUTTURA DEL CORSO

Durata: 36 ore oltre verifica finale apprendimento

Numero di CFU (Crediti Formativi Universitari) del Corso unitario: 6 (6 ore per CFU)

Corso suddiviso in moduli formativi: No

Struttura del Corso

Lingua/e dell'insegnamento: Italiano

Eventuali prerequisiti degli/Ile allievi/e frequentanti: Nessuna

Obiettivi formativi: Fornire gli elementi essenziali per comprendere i fondamenti scientifici della robotica e l'impatto di tale tecnologia sulla società.

Contenuti del Corso Storia della robotica Robotica industriale e robotica avanzata Robotica di servizio e robotica per l'esplorazione Paradigmi della robotica moderna Applicazioni per la manifattura e la logistica Applicazioni in campo agro-alimentare Applicazioni per l'ispezione e la manutenzione delle infrastrutture civili e degli impianti industriali Applicazioni medicali Robotica e Intelligenza Artificiale Tecnologie dell'interazione Robot ed esseri umani Autonomia dei sistemi robotici Robot sociali Roboetica, implicazioni giuridiche, sociologiche ed economiche Impatto sulla società

Metodologia didattica: Lezioni ex-cathedra Proiezioni di filmati

Modalità della verifica finale di apprendimento: Colloquio orale

Calendario programmato: I Semestre (da fine novembre 2025 al marzo 2026)