

Docente non Universitario**Esperienze**

- Nel marzo 2006 si è laureato in Ingegneria Meccanica presso l'Università Politecnica delle Marche.
- Nel periodo novembre 2006 – ottobre 2009 ha frequentato il Corso di Dottorato in Ingegneria Meccanica, VIII ciclo, presso l'Università Politecnica delle Marche.
- Dal 1 dicembre 2009 al 25 marzo 2010 è stato titolare di Assegno di Ricerca presso il Dipartimento di Meccanica dell'Università Politecnica delle Marche, nell'ambito del settore ING-IND/13.
- Dal 25 marzo 2010 è ricercatore a tempo determinato nel settore ING-IND/13 presso l'Università degli Studi eCampus.
- Nel AA 2010-2011 è stato titolare del corso di "Meccanica Applicata alle Macchine" del corso di laurea in "Ingegneria e Gestione della Produzione" presso l'Università Politecnica delle Marche, sede di Pesaro.
- Negli AA 2011-2012 e 2012-2013 è stato titolare del corso di "Fondamenti di Meccanica Teorica e Applicata" del corso di laurea in "Ingegneria Biomedica" presso l'Università Politecnica delle Marche.
- L'attività di ricerca svolta da Giacomo Palmieri è stata rivolta ad aspetti dell'ingegneria meccanica legati alla meccanica sperimentale ed alla meccanica applicata: caratterizzazione dei materiali, metodi ottici per la misura di deformazioni, robotica parallela, mini robotica, controllo visuale per il controllo di robot, biomeccanica del movimento.

Publicazioni**PUBBLICAZIONI SU RIVISTA INTERNAZIONALE**

- G. Palmieri, M. Palpacelli, M. Battistelli, M. Callegari (2012). A comparison between Position Based and Image Based Dynamic Visual Servoings in the Control of a Translating Parallel Manipulator. JOURNAL OF ROBOTICS, vol. 2012, ISSN: 1687-9600, doi: 10.1155/2012/103954
- Palpacelli M., Palmieri G., Callegari M. (2012). A redundantly actuated 2-degrees-of-freedom mini pointing device. JOURNAL OF MECHANISMS AND ROBOTICS, vol. 4, p. 031012-031021, ISSN: 1942-4302, doi: 10.1115/1.4006833
- Palmieri G., Palpacelli M., Callegari M. (2012). Study of a fully compliant U-joint designed for minirobotics applications. JOURNAL OF MECHANICAL DESIGN, vol. 134, p. 111003-111011, ISSN: 1050-0472, doi: 10.1115/1.4007303
- M. SASSO, PALMIERI G, D. AMODIO (2011). Application of fractional derivative models in linear viscoelastic problems. MECHANICS OF TIME-DEPENDENT MATERIALS, p. 1-21, ISSN: 1385-2000, doi: 10.1007/s11043-011-9153-x
- PALMIERI G, M. SASSO, G. CHIAPPINI, D. AMODIO (2011). Virtual Fields Method on Planar Tension Tests for Hyperelastic Materials Characterisation. STRAIN, vol. 47, Issue Supplement s2, p. 196-209, ISSN: 1475-1305, doi: 10.1111/j.1475-1305.2010.00759.x
- PALMIERI G, M. SASSO, G. CHIAPPINI, D. AMODIO (2009). Mullins effect characterization of elastomers by multi-axial cyclic tests and optical experimental methods. MECHANICS OF MATERIALS, vol. 41, p. 1059-1067, ISSN: 0167-6636
- M. SASSO, G. CHIAPPINI, PALMIERI G, D. AMODIO (2009). Superimposed fringe projection for three-dimensional shape acquisition by image analysis. APPLIED OPTICS, vol. 48(13), p. 2410-2420, ISSN: 0003-6935, doi: 10.1364/AO.48.002410
- M. SASSO, PALMIERI G, G. CHIAPPINI, D. AMODIO (2008). Characterization of hyperelastic rubber-like materials by biaxial and uniaxial stretching tests based on optical methods. POLYMER TESTING, vol. 27, p. 995-1004, ISSN: 0142-9418, doi: 10.1016/j.polymertesting.2008.09.001

CONTRIBUTO SU VOLUME

- M. Callegari, L. Carbonari, PALMIERI G, M.-C. Palpacelli (in stampa). Parallel wrists for enhancing grasping performances. In: Grasping in Robotics, "Mechanism and Machine Science" book series. vol. 10, Springer, ISBN: 978-1-4471-4663-6
- AMODIO D, PALMIERI G, SASSO M (2011). Mechanical Behavior of Elastomers: Experimental Determination and Numerical Modeling. In: Rubber: Types, Properties and Uses. p. 83-170, Hauppauge NY: Nova Science Publishers , ISBN: 978-1-61761-464-4