## Dott. Palmieri Giacomo

***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.
- Da aprile 2010 a aprile 2016 è stato 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.
- Dall'AA 2011-2012 all'AA 2015-2016 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.

**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.

**Pubblicazioni**

[1] Palpacelli Matteo-Claudio, Carbonari Luca, Palmieri Giacomo (In Press). Details on the Design of a Lockable Spherical Joint for Robotic Applications. JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, ISSN: 0921-0296, doi: 10.1007/s10846-015-0230-2
[2] Palpacelli M.-C., Carbonari L., Palmieri G., Callegari M. (2015). Analysis and Design of a Reconfigurable 3-DoF Parallel Manipulator for Multimodal Tasks. IEEE/ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, vol. 20(4), p. 1975-1985, ISSN: 1083-4435, doi: 10.1109/TMECH.2014.2365616
[3] Palmieri G., Callegari M., Fioretti S. (2015). Analytical and multibody modeling for the power analysis of standing jumps. COMPUTER METHODS IN BIOMECHANICS AND BIOMEDICAL ENGINEERING, ISSN: 1025-5842, doi: 10.1080/10255842.2014.930135
[4] Palmieri G., Callegari M., Carbonari L., Palpacelli M. C. (2015). Mechanical design of a mini pointing device for a robotic assembly cell. MECCANICA, vol. 50, p. 1895-1908, ISSN: 0025-6455, doi: 10.1007/s11012-015-0132-1
[5] Palmieri G. (2015). On the positioning error of a 2-DOF spherical parallel wrist with flexible links and joints – an FEM approach. MECHANICAL SCIENCES, vol. 6, p. 9-14, ISSN: 2191-9151, doi: 10.5194/ms-6-9-2015
[6] L. Carbonari, M. Callegari, PALMIERI G, M.-C. Palpacelli (2014). A new class of reconfigurable parallel kinematic machines. MECHANISM AND MACHINE THEORY, vol. 79, p. 173-183, ISSN: 0094-114X, doi: 10.1016/j.mechmachtheory.2014.04.011
[7] L. Carbonari, M. Callegari, PALMIERI G, M. Palpacelli. (2014). Analysis of kinematics and reconfigurability of a spherical parallel manipulator. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, vol. 30, p. 1541-1547, ISSN: 1552-3098, doi: 10.1109/TRO.2014.2357092
[8] PALMIERI G, M. Martarelli, M.C. Palpacelli, L. Carbonari (2014). Configuration-dependent modal analysis of a Cartesian parallel kinematics manipulator: Numerical modeling and experimental validation. MECCANICA, vol. 49, p. 961-972, ISSN: 0025-6455, doi: 10.1007/s11012-013-9842-4
[9] M. Palpacelli, PALMIERI G, L. Carbonari, M. Callegari (2014). Experimental identification of the static model of the HPKM Tricept industrial robot. ADVANCED ROBOTICS, vol. 28, p. 1291-1304, ISSN: 0169-1864, doi: 10.1080/01691864.2014.933127
[10] M. Callegari, L. Carbonari, PALMIERI G, M.-C. Palpacelli, D. Tina (2013). Position control of a 3-CPU spherical parallel manipulator. JOURNAL OF CONTROL SCIENCE AND ENGINEERING, vol. 2013, ISSN: 1687-5249, doi: 10.1155/2013/136841

**Pubblicazioni**

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