



**IL DIRETTORE GENERALE**

**VISTA** la propria ordinanza n. 401 del 3 giugno 2019, con la quale si è stabilito, fra l'altro, di procedere, mediante procedura aperta, ai sensi dell'art.60 del D. Lgs. 50/2016, con il criterio dell'offerta economicamente più vantaggiosa, ai sensi dell'art. 95, comma 2, del medesimo D. Lgs. 50/2016, all'affidamento della:

- LOTTO 1: fornitura di una macchina per la realizzazione di componenti in materiali metallici attraverso processo additivo a fusione laser a letto di polvere metallica - Macchina Laser Powder Bed Fusion per un importo da porre a base di gara pari a € 420.000,00, oltre IVA, comprensivo degli oneri per la sicurezza da rischi interferenti pari a € 150,00, non soggetti a ribasso.
- LOTTO 2: fornitura di una macchina per la realizzazione di componenti in materiali metallici attraverso processo additivo a deposizione di polveri metalliche - Macchina Direct Energy Deposition per un importo da porre a base di gara pari a € 600.000,00, oltre IVA, comprensivo degli oneri per la sicurezza da rischi interferenti pari a € 150,00, non soggetti a ribasso.

**PRESO ATTO** che la sopracitata ordinanza n. 401 del 3 giugno 2019 è stata pubblicata, unitamente all'avviso ed alla documentazione di gara nel sito web: [www.univpm.it](http://www.univpm.it) - *"Amministrazione Trasparente"* - *"Bandi di Gara e Contratti"* - *"Atti delle Amministrazioni Aggiudicatrici e degli Enti Aggiudicatori distintamente per ogni Procedura— "Gare di Appalto" - "Affidamento della fornitura di n.2 macchine additive - DIISM"*, nonché sul sito del Servizio Contratti Pubblici del Ministero delle Infrastrutture e dei Trasporti;

**PRESO ATTO** che l'avviso di gara è stato pubblicato, in aggiunta alle ordinarie forme di pubblicità, sui quotidiani a diffusione nazionale "Gazzetta Aste e Appalti Pubblici" e "Avvenire" nonché sui quotidiani a diffusione locale "Corriere Adriatico" e "Il Resto del Carlino", sul bando sulla Gazzetta Ufficiale della Comunità Europea e sulla Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana;

**PRESO ATTO** che l'avviso di gara e la documentazione di gara ai fini dello svolgimento della procedura di affidamento, è stata pubblicata sulla piattaforma di e-procurement nella disponibilità dell'Ateneo;

**PRESO ATTO**, inoltre, che, sempre con l'ordinanza n. 401 del 3 giugno 2019, si è stabilito di effettuare la procedura di gara esclusivamente attraverso l'utilizzo della Piattaforma telematica di e-procurement nella disponibilità dell'Università Politecnica delle Marche, mediante la quale sono gestite le fasi di pubblicazione, presentazione, analisi, valutazione e ammissione dell'offerta, oltre che le comunicazioni e gli scambi di informazioni, il cui accesso è consentito dall'apposito link <https://e-procurement.univpm.it>, presente sul «profilo di committente», sezione del sito informatico «Amministrazione trasparente» dell'Università Politecnica delle Marche;

**RITENUTO**, pertanto, in relazione al criterio di aggiudicazione prescelto, di dover procedere alla nomina della Commissione giudicatrice;

**VISTO** il D. Lgs. 18 aprile 2016 n. 50 e, in particolare, l'art. 77 commi 1 e 7, e l'art. 216, comma 12;

**CONSIDERATO** che il termine per la presentazione delle offerte è scaduto il giorno 8 luglio 2019 alle ore 12;

**INDIVIDUATI**, sulla base della loro qualifica, dell'ufficio ricoperto, delle competenze e dell'esperienza maturata, quali componenti della Commissione giudicatrice, i seguenti nominativi:

- Ing. Filomena Savini
- Prof. Filippo Emanuele Ciarapica
- Prof. Marcello Cabibbo
- Ing. Matteo Claudio Palpacelli

il tutto come meglio risulta dai rispettivi curricula, che si allegano alla presente ordinanza rispettivamente sotto le lettere "A", "B", "C" e "D" per costituirne parte integrante e sostanziale;



**DISPONE**

- di nominare la Commissione incaricata di valutare le offerte pervenute nella seguente composizione:
  - Ing. Filomena Savini- presidente
  - Prof. Filippo Emanuele Ciarapica- componente
  - Prof. Marcello Cabibbo – componente
  - Ing. Matteo Claudio Palpacelli - supplente

Il presente provvedimento, completo dei curricula relativi ai commissari di gara, già allegati sub “A”, “B”, “C” e “D”, sarà pubblicato nella competente sezione dell’area “Amministrazione Trasparente” del sito web di Ateneo, in ossequio al principio di trasparenza e fatto salvo quanto previsto dall’art.1, comma 32, della Legge 190/2012 e dall’art. 37 del D. Lgs. 33/2013, ai sensi dell’art.29 del D. Lgs. 50/2016.

La presente ordinanza è immediatamente esecutiva.

Ancona, 11 luglio 2019

IL DIRETTORE GENERALE  
*F.to dott.ssa Rosalba Valenti*

Publicato sul sito internet dell’Università Politecnica delle Marche sotto la voce [www.univpm.it](http://www.univpm.it) - “Amministrazione Trasparente” - “Bandi di Gara e Contratti” – “Atti delle Amministrazioni Aggiudicatrici e degli Enti Aggiudicatori distintamente per ogni Procedura” – “Gare di Appalto” – “Affidamento della fornitura di n.2 macchine additive - DIISM” in data:12 luglio 2019

**FORMATO EUROPEO  
PER IL CURRICULUM  
VITAE**



**INFORMAZIONI PERSONALI**

Nome  
E-mail dell'ufficio

**FILOMENA SAVINI**  
**f.savini@univpm.it**

Nazionalità  
Data di nascita

Italiana  
09. AGOSTO. 1960

**ESPERIENZA LAVORATIVA**

Date (da – a)  
Nome e indirizzo del datore di lavoro  
Tipo di azienda o settore  
Tipo di impiego  
Principali mansioni e responsabilità

01/07/2010 ad oggi  
Università Politecnica delle Marche, P.zza Roma 22, 60121 Ancona  
Università e ricerca  
Personale Tecnico Amministrativo a Tempo Indeterminato, cat. EP1  
Responsabile Divisione Salute e Sicurezza - SCPP  
Dal 01/07/2010 ad oggi Responsabile del Servizio di Prevenzione e Protezione del Rettore  
Dal 01/06/2010 ad oggi Responsabile del Servizio di Prevenzione e Protezione del Direttore Generale.  
Dal 01/07/2013 al 15.04.2015 Responsabile del Servizio di Prevenzione e Protezione del Servizio Sviluppo e Gestione Edilizia.  
Da gennaio 2012 a dicembre 2014: Direttore dell'esecuzione del Contratto Rep. n° 3592 del 15.12.2011 per il "Servizio di raccolta, trasporto e smaltimento di rifiuti speciali pericolosi e non pericolosi provenienti da attività didattiche, di ricerca sperimentale prodotti nell'Università Politecnica delle Marche"  
Da febbraio 2013 a gennaio 2017: Direttore dell'esecuzione del Contratto Rep. n° 3603 del 30.08.2013 per il "Servizio di derattizzazione, deblattizzazione, disinfestazione e disinfezione delle aree dell'Università Politecnica delle Marche  
Novembre 2017: responsabile del procedimento per il conferimento di un incarico individuale con contratto di lavoro autonomo di natura professionale per lo svolgimento di attività di Esperto Rifiuti e Consulente ADR per la gestione dei rifiuti speciali prodotti dall'Università Politecnica delle Marche  
Novembre 2017: Responsabile del procedimento per il conferimento di un incarico individuale con contratto di lavoro autonomo di natura professionale per lo svolgimento di attività di Esperto Qualificato di II grado per la sorveglianza fisica e controlli di radioprotezione, ai sensi dell'art. 79 del D. Lgs. 230/95 presso l'Università Politecnica delle Marche  
Da giugno 2017 a dicembre 2017: RUP e Direttore dell'esecuzione del Contratto per il "Servizio di smontaggio, ritiro, trasporto e smaltimento definitivo al deposito autorizzato delle sorgenti radioattive sigillate e non sigillate presso il dipartimento SIMAU dell'Università Politecnica delle Marche"  
Da febbraio 2017 ad aprile 2017: RUP e Direttore dell'esecuzione del Contratto per il "Servizio di derattizzazione, deblattizzazione, disinfestazione e disinfezione delle aree dell'Università Politecnica delle Marche, RdO Mepa n. 1398584  
Da 15 novembre 2017 ad oggi: RUP per il "Servizio di derattizzazione, deblattizzazione, disinfestazione e disinfezione delle aree dell'Università Politecnica delle Marche, RDO Mepa n° 1863533.  
Dal 02 ottobre 2018 a oggi: RUP del Contratto Rep. RDO Mepa n° 2116512 per il "Servizio di raccolta, trasporto e smaltimento di rifiuti speciali pericolosi e non pericolosi provenienti da

attività didattiche, di ricerca sperimentale prodotti nell'Università Politecnica delle Marche”

Giugno 2017: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura negoziata per Fornitura dei diplomi dei titoli di studio rilasciati dall'Università Politecnica delle Marche.

Da gennaio 2015 ad oggi: Direttore dell'esecuzione del Contratto Rep. n° 3615 del 22.01.2015 per il “Servizio di raccolta, trasporto e smaltimento di rifiuti speciali pericolosi e non pericolosi provenienti da attività didattiche, di ricerca sperimentale prodotti nell'Università Politecnica delle Marche”

Giugno 2014: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura negoziata per l'esecuzione dei lavori di realizzazione di opere strutturali di rinforzo della paratia dell'edificio Blocco Aule Sud e consolidamento del terreno compiuto attraverso la realizzazione di diaframmi a monte dell'opera di Montedago (Disposizione n° 7 del 23.06.2014 del Capo SSGE, Università Politecnica delle Marche).

Agosto 2013: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura di cottimo fiduciario per l'elaborazione di un progetto esecutivo, direzione lavori e collaudo, relativi ad opere strutturali di rinforzo della palificata del Blocco Aule Sud (Disposizione n° 6 del 20.08.2014 del Capo SSGE, Università Politecnica delle Marche).

Gennaio 2013: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura di Cottimo fiduciario per l'affidamento dell'esecuzione del servizio di conduzione, manutenzione e pronto intervento degli impianti elevatori dell'Università Politecnica delle Marche (Disposizione n° 1 del 25.01.2013 del Capo SSGE, Università Politecnica delle Marche).

Dicembre 2012: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura di Cottimo fiduciario per l'affidamento dell'esecuzione del Servizio di derattizzazione, deblattizzazione, disinfestazione e disinfezione delle aree dell'Università Politecnica delle Marche (Disposizione n° 10 del 14.12.2012 del Capo SSGE, Università Politecnica delle Marche).

Novembre 2012: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura negoziata per l'affidamento dell'esecuzione dei lavori relativi all'edificio del corpo scientifico della Facoltà di Agraria (Disposizione n° 6 del 13.11.2012 del Capo SSGE, Università Politecnica delle Marche).

Settembre 2012: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura aperta per l'affidamento del servizio di conduzione e manutenzione degli impianti tecnologici e degli immobili della Università Politecnica Marche (O.D. n° 605 del 06.09.2012, Università Politecnica delle Marche).

Ottobre 2012: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura aperta per l'affidamento del servizio di pulizia degli immobili dell'Università Politecnica Marche (O.D. n° 656 del 03.10.2012, Università Politecnica delle Marche).

Ottobre 2011: Membro Commissione per l'aggiudicazione procedura aperta per il servizio di raccolta, trasporto e smaltimento di rifiuti speciali pericolosi e non pericolosi provenienti da attività didattiche, di ricerca sperimentale prodotti nell'Università Politecnica delle Marche (O.D. n° 659 del 26.11.2011, Università Politecnica delle Marche).

## ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Data	Aprile 1987
Qualifica conseguita	Laurea in Ingegneria Civile-Edile, Vecchio ordinamento – votazione: 100/110
Istituto di istruzione o formazione	Università degli Studi di Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Tesi di Laurea: “Studio comparato dei metodi di verifica e di progetto delle reti idrauliche chiuse”, Relatore Prof. Ing. Ignazio Mantica
Data	Aprile 1987
Qualifica conseguita	Abilitazione all'esercizio della professione di Ingegnere – votazione: 106/140
Istituto di istruzione o formazione	Università degli Studi di Ancona
Date	30/10/2017
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Aiesil, AGR sicurezza, Ordine degli Ingegneri prov. Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Responsabilità amministrativa e modelli di organizzazione e gestione in materia di sicurezza sul lavoro e ambientale
Date	02/10/2017
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale

Istituto di istruzione o formazione Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Aiesil, AGR sicurezza, Ordine degli Ingegneri prov. Ancona Obblighi e responsabilità penali dei professionisti della sicurezza nella più recente giurisprudenza della Corte di Cassazione
Date	07/04/2017
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	CO.IN.FO.
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	SISTRI e MUD: adempimenti e novità
Date	10/03/2017- 05/05/2017
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Scuola IMT - Formel
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Valore PA - La gestione della gara e l'esecuzione degli appalti
Date	10/05/2019
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di formazione "Sviluppo delle competenze manageriali"
Date	16/02/2017
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di approfondimento in materia di contrattualistica pubblica e sui nuovi adempimenti in materia, alla luce delle recenti disposizioni normative
Date	19-20/01/2016
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	La mappatura dei processi organizzativi nelle università nella logica dell'anticorruzione e del miglioramento continuo
Date	Da 16/03/2015 a 17/03/2015
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	La disciplina introdotta da L.190/2012 (legge anticorruzione), decreti attuativi su trasparenza (D.Lgs 33/2013) incompatibilità ed inconfiribilità di incarichi (DLgs 39/2013) e DL 90/2014
Date	Da 28/05/2014 a 30/05/2014
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Kiwa Cermet Idea s.r.l. e Scuola EMAS della Camera di Commercio di Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso riconosciuto AICQ SICEV "Modulo Auditor/Responsabili gruppo di audit di sistema di gestione della safety"
Date	Da 19/05/2014 a 20/05/2014
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Kiwa Cermet Idea s.r.l. e Scuola EMAS della Camera di Commercio di Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso riconosciuto AICQ SICEV "Modulo base per Auditor/Responsabili gruppo di Audit (UNI EN ISO 19011:2012)"
Date	Da 07/05/2008 a 23/05/2008
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di formazione per responsabili dei servizi di prevenzione e protezione - Modulo C: formazione gestionale-relazionale

Date	Da 09/07/2007 a 23/07/2007
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di formazione per responsabili dei servizi di prevenzione e protezione - Modulo B: Macrosettore di attività 8 (L - amm.ne pubblica; M - istruzione) D.Lgs 626/94 e successivi - D.Lgs 195/03
Date	Da 23/06/2006 a 14/07/2006
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione e verifica finale
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di formazione per Responsabili dei Servizi di Prevenzione e Protezione - Modulo A
Date	12/03/2015
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Confindustria Ancona in collaborazione con ASSISTAL
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Novità e prospettive in materia di contratti pubblici
Date	26/02/2015
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Bureau Veritas Italia S.p.A. e Camera di Commercio Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di formazione "Presentazione del DIS ISO 9001:2015"
Date	26/02/2015
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Bureau Veritas Italia S.p.A. e Camera di Commercio Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di formazione "Presentazione del DIS ISO 14001:2015"
Date	05/12/2014
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di aggiornamento per RSPP e RLS - settore ATECO 8 (aggiornamento Modulo B - n. 4 ore)
Date	18/11/2014
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Ordine degli Ingegneri della Provincia di Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di aggiornamento "D.l. 9 settembre 2014: modelli semplificati piani sicurezza cantieri temporanei e mobili ed organi di vigilanza" (aggiornamento Modulo B - n. 4 ore)
Date	23/10/2013
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Università Politecnica delle Marche
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Incontro formativo "Bando tipo" in materia di appalti pubblici e Piattaforma Me.PA.
Date	11/07/2013
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Ordine degli Ingegneri della Provincia di Ancona
Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di aggiornamento "Amianto: rischio, interventi, procedure" (aggiornamento Modulo B - n. 4 ore)
Date	17/05/2013
Qualifica conseguita	Attestato di partecipazione
Istituto di istruzione o formazione	Ordine degli Ingegneri della Provincia di Ancona

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

Corso di aggiornamento "Regolamenti Europei REACH e CLP sulla valutazione del Rischio Chimico -D.Lgs 81/2008 e s.m.i." (aggiornamento Modulo B n. - 4 ore)

22/03/2013

Attestato di partecipazione

Ordine degli Ingegneri della Provincia di Ancona

Corso di aggiornamento "Protezione dalle radiazioni ionizzanti" (aggiornamento Modulo B - n. 4 ore)

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

18/01/2013

Attestato di partecipazione

Ordine degli Ingegneri della Provincia di Ancona

Corso di aggiornamento "ROA radiazioni non ionizzanti" (aggiornamento Modulo B - n. 4 ore)

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

27/06/2012

Attestato di partecipazione

Ordine degli Ingegneri della Provincia di Ancona

Seminario "Applicazione Direttive Atex: il ruolo del datore di lavoro e quello del costruttore"

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

12/06/2012

Attestato di partecipazione

Università Politecnica delle Marche

Seminario di approfondimento sulla vigente normativa in materia di appalti pubblici ed il regolamento delle spese in economia

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

Da 21/05/2012 a 06/06/2012

Attestato di partecipazione

Università Politecnica delle Marche - CITSSAL

Corso di formazione per RSPP e ASPP - Macrosettore di Attività: 8 (L - Amministrazione Pubblica; M - Istruzione) - (aggiornamento Modulo B - n. 40 ore)

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

14/12/2011

Attestato di partecipazione

Ordine degli Ingegneri della Provincia di Ancona

Corso di aggiornamento su "Nuova normativa di prevenzione incendi D.P.R. 151/2011"

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

28/09/2011

Attestato di partecipazione

Università Politecnica delle Marche

Incontro di approfondimento sulla vigente normativa in materia di imposta di bollo e di registro

Date

Qualifica conseguita

Istituto di istruzione o formazione

Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

01/03/2011

Attestato di partecipazione

Università Politecnica delle Marche

Incontro sugli aspetti giuridici ed applicativi della normativa antimafia di cui alla Legge n. 136/2010, modificata dal D.L. n. 187/2010 convertito, con modificazioni, in Legge n. 217/2010

Firma

Ing. FILOMENA SAVINI

INFORMAZIONI PERSONALI

Filippo Emanuele Ciarapica



-  49/F via San Giorgio, Belforte del Chienti, 62020, Italy
-  +390712204435
-  [f.ciarapica@univpm.it](mailto:f.ciarapica@univpm.it)
-  [www.univpm.it/filippo.emanuele.ciarapica](http://www.univpm.it/filippo.emanuele.ciarapica)

Sesso maschile | Data di nascita 06/09/1974 | Nazionalità Italiana

ESPERIENZE DI LAVORO

- Dal 01/11/2012 **Professore Associato di Impianti Industriali Meccanici (ING-IND/17)**  
 Facoltà di Ingegneria, Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche, Università Politecnica delle Marche;
- 01/11/2010 - 31/11/2012 **Professore Associato di Impianti Industriali Meccanici (ING-IND/17)**  
 Facoltà di Scienze e Tecnologie, Università di Bolzano;
- 01/10/2002 – 31/10/2010 **Ricercatore Confermato (Impianti Industriali Meccanici)**  
 Facoltà di Ingegneria, Dipartimento di Energetica, Università Politecnica delle Marche;
- 01/04/1999 – 15/02/2001 **Assunto con responsabile Operations presso**  
 Azienda "Nazareno Gabrielli"; Tolentino (Italy)

EDUCATION AND TRAINING

- 2003 **Dottorato di Ricerca (Ph.D.) in Energetica**  
 conseguito presso l'Università Politecnica delle Marche con una tesi dal titolo "Un approccio fuzzy-QFD alla selezione dei fornitori".
- 24/03/1999 **Laurea in Ingegneria Meccanica (110/110 e lode),**  
 Facoltà di Ingegneria, Università Politecnica delle Marche.

PERSONAL SKILLS

Mother tongue(s) Italian

Other language(s)

	UNDERSTANDING		SPEAKING		WRITING
	Listening	Reading	Spoken interaction	Spoken production	
English	B2	C2	B2	B2	C1

Teaching activity

Prof. Ciarapica è titolare del corso "Gestione dei progetti e degli Impianti Industriali" – Laurea Magistrale in Ingegneria Gestionale, Università Politecnica delle Marche, dal 2015 e del corso "Impianti Meccanici" – Laurea in Ingegneria Meccanica, Università Politecnica delle Marche, dal 2013. Prof. Ciarapica è stato titolare dei corsi "Gestione della catena logistica", "Logistica Industriale" e "Manutenzione ed affidabilità degli Impianti Industriali" – Laurea in Ingegneria della Produzione, Facoltà di Scienze e Tecnologie, Free University of Bolzano, dal 2010 to 2014.

## Organisational / managerial skills

- È responsabile del laboratorio "Impianti/Tecnologia/Automazione" (ITA3), dedicato allo studio dei sistemi di trasporto pneumatico ed alla modellizzazione e simulazione dei processi industriali, installato presso la sede di Fermo dell'Università Politecnica delle Marche.
- Ha fatto parte del comitato organizzatore della Summer School "Francesco Turco" del Settore Scientifico disciplinare ING-IND/17 nell'anno 2013 e 2014.
- È membro dell'Advisory Board e referente scientifico dell'Osservatorio della Logistica nelle Marche.
- È stato chairman per le sessioni parallele della conferenza internazionale IT4Fashion tenutasi a Firenze dal 20 al 22 aprile 2016.
- È referente per l'Università Politecnica delle Marche del cluster nazionale "Design, creatività e Made in Italy".
- È membro dell'Organismo di Controllo e Gestione (OCG) del Cluster Tecnologico Regionale "InMarche".
- Fa parte del program committee of IE'18: 14th International Conference on Intelligent Environments (2018).
- Membro della commissione che ha redatto il progetto Dipartimenti di Eccellenza (2018). Successivamente vinto dal Dipartimento a cui afferisce.
- Fa parte del comitato di esperti UNINFO (Ente nazionale di normazione per le Tecnologie Informatiche e loro applicazioni) Comitato CT 519 "Tecnologie abilitanti per Industry 4.0."

## Editorial and reviewer activity

Il Dott. Ing. Ciarapica Filippo Emanuele ha svolto attività di revisore per le riviste internazionali International Journal of Project Management, Journal of Cleaner Production, International Journal of Production Research, Business Process Management Journal, Omega, The International Journal of Management Science, International Journal of Quality & Reliability Management, Fuzzy Sets and Systems, Journal of Loss Prevention in the Process Industries, Production Planning & Control, Health Care Management Science, Chemical Engineering Communications, Journal of Safety Science and Technology, Journal of Modelling in Management, International Journal of Food Quality, International Journal of Logistics Management e per diversi congressi nazionali ed internazionali. Per il finanziamento di progetti internazionali ha svolto attività di revisione per la Swedish Knowledge Foundation (2009). Per il finanziamento di progetti internazionali ha svolto attività di revisione per la Portuguese Foundation for Science and Technology (FCT), (2011). Per il finanziamento di progetti internazionali ha svolto attività di revisione per la "National Center of Science and Technology" del Ministero dell'Educazione e della Scienza del Kazakhstan (nel 2016 e nel 2017). Fa parte dell'Albo Esperti della Ricerca Industriale del MIUR (D.Lgs. 297/1999) con decreto n. 30/Ric. del 2 febbraio 2012. Ha svolto attività di revisore per i progetti "Futuro in Ricerca 2013". Ha svolto il ruolo di Guest Editor per la rivista "International Journal of Procurement Management" nell'ambito della special issue: "Smart and Sustainable Healthcare Supply Chain" (2012). Ha svolto il ruolo di Guest Editor per la rivista "International Journal of Productivity and Quality Management" nell'ambito della special issue: "Total Quality Management and Sustainable Development" (2013). Ha svolto il ruolo di Guest Editor per la rivista "International Journal of Quality & Reliability Management" nell'ambito della special issue: "A Big Data Analytics Approach to Quality, Reliability and Risk Management" (2017). Fa parte dell'Editorial Board della rivista Journal of Ergonomics. Fa parte dell'Editorial Board della rivista World Journal of Textile Engineering and Technology. Fa parte dell'Editorial Board della rivista International Journal of Business and Economics Research.

## Other skills

▪ **Supervisore di studenti PhD and Master Degree**

- Ha seguito come relatore o correlatore di tesi più di 150 studenti dei corsi di Laurea in Ingegneria Meccanica ed Ingegneria Gestionale dell'Università Politecnica delle Marche.
- Ha supportato, negli anni 2001-2016, l'attività di ricerca di numerosi studenti di dottorato in "Energetica" dell'Università Politecnica delle Marche aiutandoli a conseguire il titolo.
- Partecipazioni agli Esami di Abilitazione alla professione di Ingegnere in qualità di aggregato esperto negli anni accademici 2016/17, 2015/16, 2010/2011, 2009/10, 2008/09, 2007/08, 2004/05, 2003/04, 2002/03.
- E' stato supervisore, per il programma di dottorato in "Energetica" della Facoltà di Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche dello studente Alfughi Emad nell'ambito della collaborazione per lo scambio di ricercatori tra Italia e Libia.
- E' stato supervisore, per il programma di dottorato in "Sustainable Energy and Technology" (2011) della Facoltà di Scienze e Tecnologie della Libera Università di Bolzano, dello studente Leonardo Postacchini.
- E' supervisore, per il programma di dottorato in "Energetica" (2013) del Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche dell'Università Politecnica delle Marche, della studentessa Ilaria DeSantis.
- E' supervisore, per il programma di dottorato in "Energetica" (2015) del Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche dell'Università Politecnica delle Marche, dello studente Francesco Torregiani.
- Partecipazione al collegio dei docenti del Dottorato di Ricerca in "Energetica" Università Politecnica delle Marche negli anni 2009 e 2010
- Partecipazione al collegio dei docenti del Dottorato di Ricerca in "Sustainable Energy and Technologies" Libera Università di Bolzano negli anni 2011-2016
- Partecipazione al collegio dei docenti del Dottorato di Ricerca in "Energetica" Università Politecnica delle Marche negli anni 2017 e 2018

## ADDITIONAL INFORMATION

### Attività di ricerca

L'attività scientifica viene svolta, a partire dal 2001, nell'ambito dei filoni di ricerca del Settore Scientifico Disciplinare ING-IND/17 Impianti Industriali Meccanici. Le attività di ricerca, sia di tipo teorico che sperimentale, hanno riguardato aspetti progettuali, gestionali ed impiantistici industriali meccanici e sono state principalmente svolte nell'ambito dei progetti di ricerca ministeriali locali e nazionali e convenzioni di ricerca.

Le memorie scientifiche del prof. Filippo Emanuele Ciarapica riguardano principalmente studi teorici e sperimentali di innovazione tecniche, tecnologiche ed economico-gestionali, trattano le metodologie di analisi e dimensionamento degli impianti industriali, la progettazione, il controllo e l'ottimizzazione dei sistemi logistici, i criteri di gestione della produzione, la progettazione e gestione di reti logistiche distributive, la progettazione ed ottimizzazione di magazzini industriali, l'analisi affidabilistica, la gestione della qualità, della sicurezza, del rischio, della manutenzione, l'automazione logistica degli impianti industriali, il trasporto di flussi bifase, il supply chain management, la sostenibilità e l'analisi di impatto ambientale.

Ad oggi il prof. Filippo Emanuele Ciarapica è autore/co-autore di 145 pubblicazioni.

-----

Indicators at 22/10/2018:

SCOPUS

Documents: 107

h-index CALCOLATO DA SCOPUS: 16

total citations from Scopus: 1036

WEB OF SCIENCE

Documents: 53

h-index CALCOLATO DA WEB OF SCIENCE: 11

total citations from Web of Knowledge: 397

-----

### Projects

#### Research projects

Il Dott. Ing. Filippo Emanuele Ciarapica ha preso parte o è stato responsabile dei progetti di ricerca e delle convenzioni con aziende private riportate di seguito.

#### Progetti Europei

Titolo del progetto: "Ecotextyle: Vocational Education and Training on Product Environmental Management for the Footwear and Textil Sector"

Programme: Erasmus +, 2014-2020

Action: Key Action 2 — Cooperation for innovation and the exchange of good practices (Vocational Education and Training)

Action type: Strategic Partnerships

Ruolo nel progetto: Principal Investigator

Titolo del progetto: BIOHEALTH Gear Box Alliance (BIO-All)

Erasmus + Programme – Key Action 2 (KA2) — Cooperation for innovation and the exchange of good practices

Call for Proposals EAC/A05/2017 – Knowledge Alliances

Ruolo nel progetto: Investigator

Titolo del progetto: "The Algerian National Laboratory for Maintenance Education" ANL MED

Programme: ERASMUS+ project ref. no: 586035-EPP-1-2017-1-DZ-EPPKA2-CBHE-JP

Action type: Strategic Partnerships

Ruolo nel progetto: Investigator

#### Progetti di Ricerca PRIN

Gestione dei farmaci nella sanità, nell'ambito del progetto PRIN "Modellizzazione, simulazione e sperimentazione di reti logistiche innovative per la gestione dei farmaci nella sanità".

Ruolo nel progetto: Investigator

Coordinatore scientifico del progetto: Prof. Ing. Giancarlo Giacchetta

Anno 2008

Facility Management nei distretti sanitari, nell'ambito del progetto PRIN "Facility Management in regime di global service per un distretto industriale"

Ruolo nel progetto: Investigator

Coordinatore scientifico: Prof. Ing. Salvatore Tommasi

Anno 2001

#### Progetti di ricerca Nazionali e Regionali

Acronimo e Titolo del progetto: "REACT", Metodi e strumenti innovativi per il REACTIVE Product Design and Manufacturing"

Bando proposto e finanziato dalla MIUR PON Cluster (2018)

Ruolo nel progetto: Investigator

Acronimo e Titolo del progetto: "BOSET", Blood Operations Safe and Efficient Tools"

Bando proposto e finanziato dalla Regione Marche (2017)

Ruolo nel progetto: Investigator

## ANNEXES

**INCARICHI ACCADEMICI**

Dal Novembre 2015 fa parte del Senato Accademico dell'Università Politecnica delle Marche quale rappresentante dei Professori Associati.

Dal Maggio 2013 è Responsabile della Qualità del Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche dell'Università Politecnica delle Marche.

Dal Gennaio 2011 all'Ottobre 2012 ha fatto parte della Commissione Ricerca della Facoltà di Scienze e Tecnologie della Libera Università di Bolzano.

Dal Febbraio 2011 all'Ottobre 2012 ha fatto parte della Commissione Didattica della Facoltà di Scienze e Tecnologie della Libera Università di Bolzano.

Dal Marzo 2011 all'Ottobre 2012 ha fatto parte della commissione paritetica della Facoltà di Scienze e Tecnologie della Libera Università di Bolzano.

Dal Marzo 2011 all'Ottobre 2012 ha fatto parte della Commissione di selezione degli studenti per i programmi Erasmus della Libera Università di Bolzano.

Dall'anno 2011 fa parte del collegio dei docenti del dottorato di ricerca in "Sustainable Energy and Technology" della Facoltà di Scienze e Tecnologie della Libera Università di Bolzano.

Nell'anno 2011 è stato presidente della commissione per l'ammissione al corso di dottorato in "Sustainable Energy and Technology" della Facoltà di Scienze e Tecnologie della Libera Università di Bolzano.

Nell'anno 2008 ha fatto parte della Commissione nominata per la riorganizzazione del corso di Laurea in Ingegneria e Logistica della Produzione presso la sede di Fermo della Facoltà di Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche.

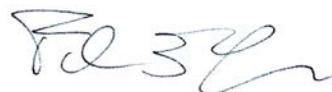
Ha fatto parte del collegio dei docenti del dottorato di ricerca in "Energetica" della Facoltà di Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche negli anni 2008, 2009 e 2010.

Dal 2015 fa parte del collegio dei docenti del dottorato di ricerca in "Ingegneria Industriale" della Facoltà di Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche.

È stato membro, in qualità di presidente o segretario, in numerose commissioni per concorsi da ricercatore, ricercatore a tempo determinato (RTD) ed assegni di ricerca.

Ancona, 16/05/2019

Prof. Ciarapica Filippo Emanuele



# Curriculum Vitae di Marcello Cabibbo

## ORCID: 0000-0002-0159-3974

Il Prof. Marcello Cabibbo, nato a Palermo il 03 Settembre 1971, ha conseguito il diploma di maturità scientifica nel 1990, presso il liceo scientifico statale Galileo Galilei di Palermo con il punteggio di 60/60. Si è laureato in Fisica il 19/07/1996 presso l'Università degli Studi di Bologna con il punteggio di 109/110. Ha conseguito il titolo di Dottore di Ricerca (Dottorato) in Ingegneria dei Materiali, presso l'Università di Roma Tor Vergata (Roma-II) nel Giugno del 2000, discutendo una tesi dal titolo: *"Microstructure and Mechanical characterisation of Aluminium and Magnesium alloys"*. Gli anni dedicati alla ricerca, durante il dottorato, hanno fruttato la pubblicazione di 20 lavori scientifici.

Nel Giugno 2001 è risultato vincitore del Concorso per Ricercatore Universitario (SSD: **ING-IND/21: METALLURGIA**) presso l'Università di Ancona, con inizio incarico il 1° Ottobre 2001. Dal 1° Ottobre 2004 al 1° Novembre 2007 **Ricercatore Universitario Confermato** (con D.R. n. 517), presso il Dipartimento di Meccanica dell'Università Politecnica delle Marche (Ancona), nel settore scientifico disciplinare ING-IND/21.

E' stato giudicato **Idoneo** al ruolo di **Professore Associato** presso la Facoltà di CHIMICA INDUSTRIALE dell'Università di Bologna, SSD: **ING-IND/21: METALLURGIA** (D.R. n. 1424 del 01/08/2006). Dal Marzo 2013 è Idoneo al Ruolo di Professore Ordinario nel SSD:ING-IND/21 (Metallurgia).

### Attuale incarico

Dal 1° Novembre 2007 è **Professore Associato** (con D.R. n. 1267 del 22/10/2007), presso il Dipartimento di Meccanica, adesso DIISM (Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche) dell'Università Politecnica delle Marche (Ancona), nel settore scientifico disciplinare **ING-IND/21**.

### Titolarità Didattica Universitaria

**Metallurgia M-Z** (SSD: ING-IND/21), corso di Laurea in Ingegneria Meccanica e Industriale (Università Politecnica delle Marche) (corso di 6 crediti formativi);

**Metallurgia dei metalli non ferrosi** (SSD: ING-IND/21), corso di Laurea in Ingegneria Meccanica e Industriale (Università Politecnica delle Marche), (corso di 6 crediti formativi);

**Metodologie Metallografiche** (SSD: ING-IND/21), corso di Laurea in Ingegneria Meccanica e Industriale (Università Politecnica delle Marche), (corso di 6 crediti formativi).

Affidamento dei corsi di **Tecnologie Metallurgiche e Gestione dei Materiali Metallici per la Progettazione** (sede di Fermo).

### Comitato scientifico dei revisori (Reviewers board)

Institution of Mechanical Engineers, Part L, Journal of Materials - Design and Applications

Alma Mater Pub House, Bacau, Romania - Journal of Engineering Studies and Research

### Valutatore Progetti di Ricerca Nazionali e Internazionali

Partecipazione quale valutatore esperto alla VQR 2004-2010

Valutatore:

Progetti "FUTURO IN RICERCA 2010";

Progetti di ricerca internazionale SONATA (Polonia),

Progetti del National Center of Science and Technology Evaluation Ministry of Education and Science, Almaty, Republic of Kazakhstan.

### Membro di Comitati editoriali di riviste internazionali

- Surface Science and Technology

dal 06/2012 al 12/2013

- Physics Procedia

dal 06/2012 al 12/2013

- Trans Tech Pub Materials Science Forum Vols. 604-605

ISBN 0-87849-355-7 e ISBN 13 978-0-87849-355-5 dal 06/2007 al 01/2008

- Editore del volume: "Severe Plastic Deformation Techniques", INTECH, Rijeka, Croatia, July 2017.
- Editore di: Surface and Coating Technology, 227, 2013, 1.
- Editore di: Physics Procedia special issue on "ECNF-2012", 2nd European Conference on Nano Films, ECNF 2012; Ancona; Italy; 17-21 June 2012, 40, 2013.
- Editore di: "Recent developments in the processing and applications of structural metals and alloys", Materials Science Forum, Trans Tech Publications, Switzerland, 604-605, 2009.

#### Attività Editoriale

- M. Cabibbo, "Al-Mg-Si Alloy: Microstructural Analysis", contribution to the Taylor & Francis "Encyclopedia of Aluminum and Its Alloys", Taylor & Francis Group LLC, November 2018.
- M. Cabibbo (Editor), "Severe Plastic Deformation Techniques", InTech publisher, Zagreb, Croatia, July 2017. ISBN 978-953-51-3426-8, Print ISBN 978-953-51-3425-1.
- M. Cabibbo, D. Forcellese, M. Simoncini, Book Chapter 2 "New approaches to the Friction Stir Welding of aluminum alloys", in Handbook of "Joining Technologies", Edited by Mahadzir Ishak, InTech publisher, Zagreb, September, 2016, p. 7-26. ISBN 978-953-51-2597-6, Print ISBN 978-953-51-2596-9.
- M. Cabibbo, "Mechanical properties and dislocation boundary mechanisms during Equal-channel angular pressing (ECAP)" in Handbook of "Mechanical Nanostructuring" Vols. 1-2, Edited by M. Aliofkhaeizadeh, Wiley-VCH, Verlag GmbH & Co. KGaA, Germany, 2015, p. 143-162. ISBN: 978-3-527-33506-0.

Autore del libro di testo per l'insegnamento universitario di "Metallurgia dei Metalli non Ferrosi":  
M. Cabibbo, "Leghe e Metalli non Ferrose", Società editrice Esculapio, Bologna, 1a Ed. 2016, 400 pagine. ISBN: 978-8-874-88964-8; 2a Ed. 2018, pagine 374. ISBN: 978-88-9385-057-5.

#### Revisore per le seguenti riviste

*Elsevier Sci. Publisher* - Materials Science and Engineering; Materials Characterization; Materials and Design; Surface and Coatings Technology; Journal of Alloys and Compounds; Journal of Materials Processing Technology; Scripta Materialia;  
*Springer Sci. Publisher* - Metallurgical and Materials Transactions A; Journal of Materials Science; Applied Physics A;  
ACS - Nano Letters;  
*ASM International* - Journal of Materials Engineering and Performance;  
*Taylor & Francis* - Surface engineering;  
*Maney Publisher* - Materials Science and Technology.

#### Attività organizzative

2008: Organizzazione del Congresso internazionale intitolato: *Recent Developments in the processing and applications of structural metals and alloys*. Il congresso è stato organizzato per celebrare il 70° compleanno del Prof. Enrico Evangelista. Ha visto l'intervento di più di 50 partecipanti provenienti da più di 10 nazioni. Gli atti del Congresso sono stati raccolti e pubblicati su una rivista internazionale (Materials Science Forum, Vols. 604-605, Trans Tech Pub, Switzerland – ISBN: 0-87849-355-7) dopo peer-review da parte del comitato scientifico composto da: Prof. Marcello Cabibbo (Chairperson), Prof. Stefano Spigarelli, Prof. Michael E. Kassner (University of Southern California Los Angeles, USA), Prof. H.J. McQueen (Concordia University, Montreal, Quebec, Canada), Prof. Terry R. McNelley (Naval Postgraduate School, Monterey, USA), Dr. Maria-Teresa Perez-Prado (Centro Nacional de Investigaciones Metalúrgicas, Spain).

#### Responsabile locale del Programma LLP/ERASMUS

Mobilità Docenti (STA) e Studenti dall'AA 2008/09

(accordi bilaterali con Università e Centri di Ricerca in Spagna, Francia, Norvegia, Polonia, Repubblica Ceca, Romania, Turchia).

#### Dottorato di ricerca

Continuativamente dall' Anno accademico 2009 - Ciclo: XXVIII, è membro del Collegio di Scuola di Dottorato in INGEGNERIA MECCANICA E GESTIONALE (DOT0301804) presso l'Università Politecnica delle MARCHE e coordinato dal *Prof. Nicola Paone*.

#### Partecipazione a progetti di ricerca di carattere nazionale ed internazionale

Dal 1997 è stato continuativamente coinvolto, come partecipante, o responsabile locale, a diversi progetti di interesse nazionale (COFIN, PRIN) e di interesse internazionale (EU: TALMAC; 6° programma quadro: EXCELL; 7° programma quadro: NANOINDENT; Horizon 2020: COST CRM-EXTREME e ICARUS FET-OPEN; extra EU: NPRP Qatar Foundation). Nello specifico:

- i. "Thixoforming of advanced light metals for automotive components"- acronym: **TALMAC** (1996-1999);
- ii. **COFIN 2000**: "Comportamento meccanico ed aspetti metallurgici nei componenti in lega di Magnesio per mezzi di trasporto";
- iii. **COFIN 2002**: "Nuove leghe di Alluminio nanocristallina per la fabbricazione di un giunto strutturale";
- iv. **COFIN 2004**: "Trattamenti termici e caratterizzazione microstrutturale di nuove leghe di alluminio ad elevata resistenza per la fabbricazione in semisolido di componenti strutturali".
- v. E' stato responsabile scientifico locale (LPI) di un progetto **PRIN 2005**: "produzione di materiali metallici nanocristallini mediante Spark Plasma Sintering", (coordinatore nazionale Prof. A. Molinari, dell'Università degli Studi di Trento);
- vi. Network of Excellence (**2007-2011**): to overcome the fragmentation of European reserach in multifunctional thin films- **EXCELL NoE** 515703-2 NMP3-CT-2005-515703;
- vii. Creating and Disseminating novel nanomechanical characterisation techniques and standards- **NANOINDENT**, FP7-NMP-2007-218659 (**2010-2012**);
- viii. Advanced ultra-hard Nanostructured Coatings for innovative applications in mechanical and chemical industries , **NPRP** 5-423-2-167 project (**2013-2016**), Qatar Foundation;
- ix. da Maggio **2016** partecipa alla **COST** Action "Critical Raw Materials, CRM-EXTREME", Solutions for Critical Raw Materials Under Extreme Conditions, CA15102, il cui responsabile è la Dr. M.L. Ruello (UNIVPM, Ancona);
- x. da Settembre **2016** è membro del *scientific advisory board* del progetto **ICARUS FET-OPEN** finanziato dalla Comunità Europea (progetto n. 713514), il cui responsabile è il Dr. S. Cuesta (ICCRAM, Burgos, Spagna).

#### POR MARCHE FESR 2014-2020 - (partecipazione)

**GHEC**: Green Healty and Easy to clean Coffee-machine. Materiali/trattamenti/soluzioni progettuali-tecnologiche per innovativa coffee-machine professionale brass-less con caratteristiche uniche di salubrità tazza, sostenibilità e autopulibilità. Progetto coordinato dalla Nuova Simonelli (Macchine per il caffè), Belforte del Chienti (MC).

**Green Thermostat**: Promozione della ricerca e dello sviluppo negli ambiti della specializzazione intelligente. Progetto coordinato dalla DEFENDI Italy di Ancona.

#### Temì di Ricerca

L'attività di Ricerca è stata principalmente dedicata a temi di Metallurgia (leghe leggere e metalli ferrosi) e Metallurgia Fisica. I temi di Ricerca, sviluppati dal 1997, possono essere schematizzati come segue.

Comportamento meccanico dei materiali metallici alle alte temperature (creep, torsione a caldo). Equazioni costitutive di leghe leggere ed acciai. Caratterizzazione microstrutturale di materiali metallici, quali leghe leggere, acciai, superleghe, ghise, leghe di rame. Utilizzo di tecniche di indagine microstrutturale quali: microscopia elettronica (TEM, HREM, FEGSEM, AFM, EBSD), diffrattometria a raggi X, analisi tessiturale. Caratterizzazione submicrometrica mediante nanoindentazione. Studio e caratterizzazione di rivestimenti e film sottili nanostrutturati. Tecniche di deformazione plastica severa (ECAP, HPT) su metalli leggeri, prevalentemente leghe di alluminio. Metallurgia delle polveri (PM) di leghe di alluminio e acciai micro-legato. Caratterizzazione microstrutturale di acciai prodotti per SPS (Spark Plasma Sintering). Studio microstrutturale e meccanico di leghe leggere saldate per FSW (Frictio Stir Welding).

I temi di ricerca sviluppati includono le seguente tematiche, qui riportate schematicamente:

1. Acciai (al carbonio, micro-legati, legati, prodotti per SPS, acciai inossidabili): creep; deformazione a caldo e modellazione delle equazioni costitutive; caratterizzazione microstrutturale mediante TEM e HREM.
2. Leghe leggere (Alluminio, Magnesio, Titanio): creep (Al, Mg); deformazione a caldo e modellazione delle equazioni costitutive (Al); caratterizzazione microstrutturale mediante TEM e HREM (Al, Mg, Ti); c aratterizzazione mediante diffrattometria a raggi X, tessiture, EBSD (Al); thixo-forming e metallurgia delle polveri (Mg); correlazione tra proprietà meccaniche e aspetti microstrutturali (Al, Mg, Ti); ECAP (Al); nanoindentazione (Al); compositi a matrice metallica (Al); FSW (Al, Mg).
3. Leghe non ferrose: Nichel e leghe di Rame: HPT (Ni); creep e caratterizzazione microstrutturale al TEM (superleghe a base di Ni); caratterizzazione microstrutturale di bronzi (Cu) mediante microscopia ottica, FEGSEM, TEM.
4. Rivestimenti e film nanostrutturati: caratterizzazione meccanica mediante nanoindentazione; ciclaggio termico; analisi delle superfici e delle interfasi mediante AFM, TEM, HREM, FEGSEM, diffrattometria a raggi X; nanofili di ZnO.

#### Periodi di attività svolti all'estero

**1999** (Gennaio-Marzo) - presso l'Università Ben-Gurion of the Negev, Beer-Sheva, Israele.

**Ricerca:** Studio microstrutturale mediante tecniche di microscopia elettronica TEM di una lega Mg-Al-Zn AZ91 prodotta per thixo-formatura. Lo studio, tra gli altri risultati, ha permesso di identificare e caratterizzare una fase quasi-cristallina ed un'altra fase icosaedrica.

**Referente:** Prof. Michael Talianker

**2000** (Marzo-Maggio) - presso il Centro Ricerche di Risø, Roskilde, Danimarca.

**Ricerca:** Realizzazione di un Software in linguaggio C++ in grado di acquisire, in ingresso, i valori angolari di disorientazione nella notazione di Bunge. Tali angoli sono il risultato di analisi EBSD al FEGSEM delle disorientazioni tra punti adiacenti e scansiti lungo linee parallele sulla superficie di leghe leggere di Al, precedentemente, sottoposte a deformazione plastica. Il programma doveva essere in grado di calcolare e confrontare le disorientazioni reciproche tra grani vicini e fornire, in output, la dimensione media dei grani ed il loro numero.

**Referenti:** Dr. Dorte Juul Jensen e Dr. Krieg Lassen

**2002** (Novembre-Dicembre) – presso il Dipartimento di Scienze di Materiali del Politecnico NTNU di Trondheim, Norvegia.

**Ricerca:** Studio di leghe AA1200 e AA3103 sottoposte a ECAP (Equal Angular Channel Pressing) mediante tecniche EBSD al FEGSEM. La ricerca ha consentito di studiare l'evoluzione della microstruttura per effetto delle alte deformazioni introdotte durante differenti passate ECAP (fino ad una deformazione vera pari a 8).

**Referente:** Prof. Erik Nes

#### Principali Convenzioni/collaborazioni di carattere professionale con aziende ed enti di ricerca (consulenze)

**AAVID Thermalloy** (Bologna); **Ariston Thermogroup** (Fabriano, AN); **Cagnoni (Fisarmoniche)** (Castelfidardo, AN); **CEBI** (Ancona); **DALMINE** (Dalmine, BG); **Defendi** (Ancona); **Elica** (Fabriano, AN); **EuroCarbo** (Corropoli, TE); **FAS** (Urbisaglia, MC); **Gnutti** (Chiari, BS); **Istituto Scientifico Breda** e dopo **RTM Breda** (Milano); **IVELCO** (Mortara, PV); **Komplet** (Senigallia, AN); **Manuli Rubber Industries** (Campolungo, AP); **Merloni** (Fabriano, AN); **Nova Tecnostampi** (Osimo, AN); **PROFILGLASS** (Fano, PU); **SO.GE.MI.** (Ancona); **TVS** (Fermignano, PG); **V.I.C. Viterie Italia Centrale** (Fossato di Vico, PG).

#### Incarichi CTU presso il Tribunale di Ancona

(procedimenti penali con nomina del PM dott.sa Irene A. Bilotta)

- Procedimento 6040/2017 R.G.N.R. (“delitto p. e p. 113, art. 589 u.co. c.p. cagionando decesso del dipendente Alam Magbaul, per cedimento elemento a sbalzo di impalcato”), con nomina del 17/11/2019;
- Procedimento 1060/2019 R.G.N.R. mod. 44 (“delitto p. e p. art. 589 u.co. c.p., e art. 25, septies D. lgs. 231 dell'8/06/2001, a largo di Ancona, presso piattaforma ENI Barbara F, per cedimento gru).

## Produzione Scientifica (Pubblicazioni) dal 1999

H-index = 24 (Scopus, *Giugno 2019*)

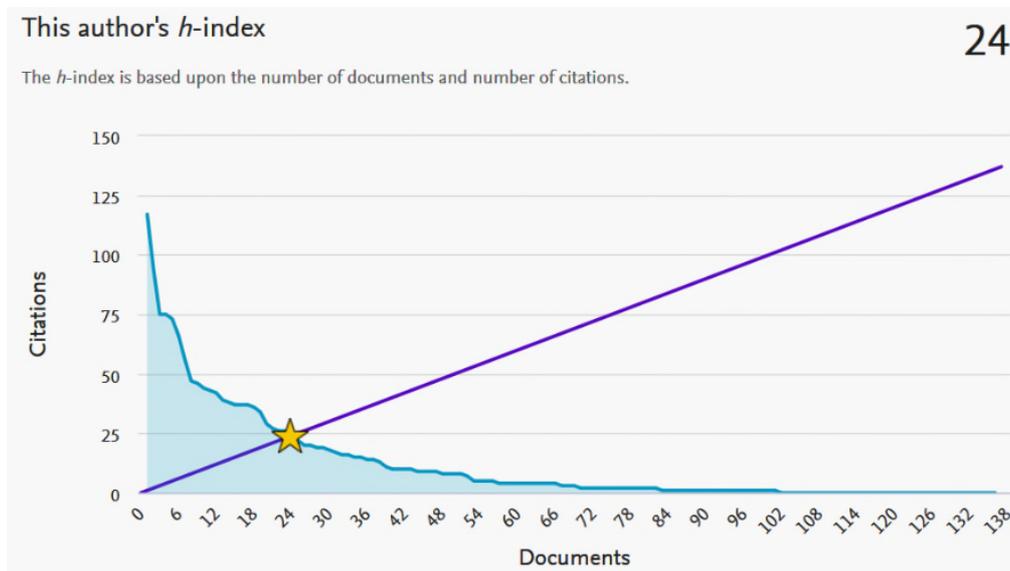
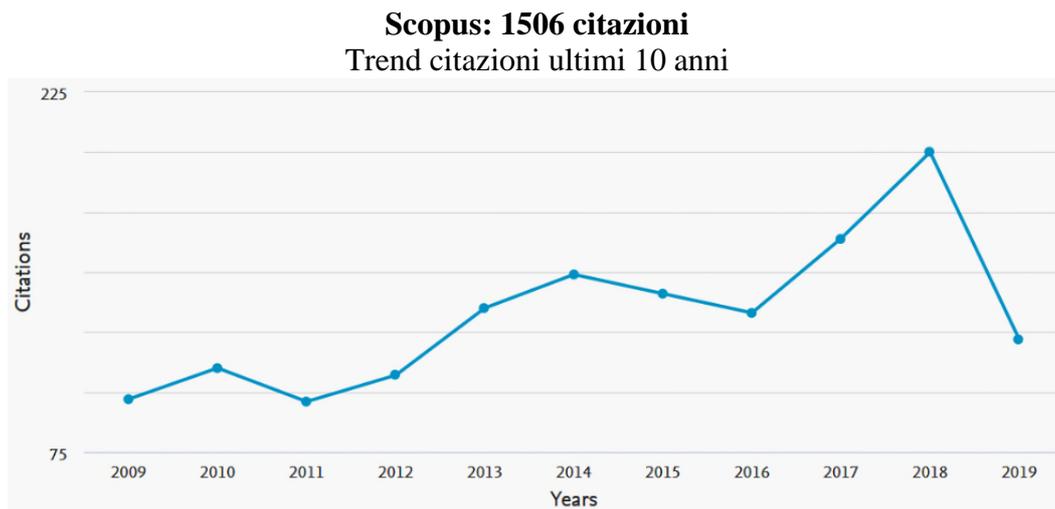
Pubblicati 197 articoli scientifici tra riviste internazionali, nazionali ed atti di convegno.

### Dati estratti da SCOPUS

H-index: 24.

136 articoli pubblicati su riviste internazionali peer-reviewed (Scopus, ISI, WoS).

1646 citazioni totali (Scopus).



INFORMAZIONI PERSONALI

Matteo-Claudio Palpacelli



 V.le Stelluti Scala 1/B, 60044, Fabriano (AN), ITALIA

 +39 071 220 4748  +39 349 8444922

 [m.palpacelli@univpm.it](mailto:m.palpacelli@univpm.it)



Sesso Maschio | Data di nascita 21/09/1977 | Nazionalità Italiana

POSIZIONE RICOPERTA

Ricercatore DPR 232/11 presso la Facoltà di Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche e docente a contratto per la Facoltà di Ingegneria dell'Università eCampus

ESPERIENZA PROFESSIONALE

Da novembre 2008 ad oggi	<p><b>Ricercatore DPR 232/11 presso la Facoltà di Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche</b></p> <p>Università Politecnica delle Marche, Via Breccie Bianche, 12, 60131 Ancona (AN), <a href="http://www.univpm.it">www.univpm.it</a></p>
	<p>Tiene insegnamenti per i corsi di laurea triennale e magistrale di Ingegneria Meccanica e per la laurea magistrale in Ingegneria Informatica e dell'Automazione:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A.A. 2018/2019 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica Applicata alle Macchine [M/Z] preso in affidamento per il corso di Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica L-9.</li> <li>• A.A. 2018/2019 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica delle Macchine Automatiche preso in affidamento per i corsi di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica LM-33 e in Ingegneria Informatica e dell'Automazione LM- 32.</li> <li>• A.A. 2017/2018 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica Applicata alle Macchine [M/Z] preso in affidamento per il corso di Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica L-9.</li> <li>• A.A. 2016/2017 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica Applicata alle Macchine [M/Z] preso in affidamento per il corso di Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica L-9.</li> <li>• A.A. 2015/2016 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica Applicata alle Macchine [M/Z] preso in affidamento per il corso di Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica L-9.</li> <li>• A.A. 2014/2015 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica delle Macchine Automatiche preso in affidamento per i corsi di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica LM-33 e in Ingegneria Informatica e dell'Automazione LM- 32.</li> <li>• A.A. 2013/2014 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica delle Macchine Automatiche preso in affidamento per i corsi di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica LM-33 e in Ingegneria Informatica e dell'Automazione LM- 32.</li> <li>• A.A. 2012/2013 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica delle Macchine Automatiche preso in affidamento per i corsi di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica LM-33 e in Ingegneria Informatica e dell'Automazione LM- 32.</li> <li>• A.A. 2011/2012 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica delle Macchine Automatiche preso in affidamento per i corsi di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica LM-33 e in Ingegneria Informatica e dell'Automazione LM- 32.</li> <li>• A.A. 2010/2011 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica delle Macchine Automatiche preso in affidamento per il corso di Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Automazione Industriale.</li> <li>• A.A. 2009/2010 – Docente titolare dell'insegnamento di Meccanica dei Robot preso in affidamento per il corso di Laurea Specialistica in Ingegneria Meccanica Industriale.</li> <li>• A.A. 2009/2010 – Docente titolare dell'insegnamento di Analisi Assistita dei Sistemi Meccanici preso in affidamento per il corso di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione Industriale.</li> </ul> <p>Relatore di circa 48 tesi di laurea triennale, specialistica e magistrale (alla data febbraio 2019) Correlatore di 20 tesi di laurea triennale, specialistica e magistrale (alla data febbraio 2019)</p>

	<p>L'attività di ricerca svolta da Matteo-Claudio Palpacelli è rivolta ad aspetti dell'ingegneria meccanica legati alla meccanica applicata, alla progettazione funzionale di robot e macchine automatiche, alla robotica industriale e avanzata, alla mecatronica e alla biomeccanica. Vengono qui di seguito riportati i filoni di ricerca in forma sintetica:</p> <p>Robotica:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Analisi, sintesi e progettazione meccanica di manipolatori a cinematica parallela caratterizzati da una mobilità ridotta o riconfigurabile, anche tramite formulazioni analitiche avanzate (Screw Theory, Algebra di Lie, geometria algebrica).</li> <li>• Definizione e verifica dei modelli cinematici e dinamici di manipolatori a cinematica parallela e loro utilizzo negli algoritmi di controllo con il fine di ottimizzare i tempi di computazione degli algoritmi.</li> <li>• Simulazione multibody della cooperazione stretta tra manipolatori di ricerca senza l'utilizzo di sensori in grado di rilevare direttamente le forze di contatto all'interfaccia meccanica.</li> <li>• Studio delle problematiche legate ai fenomeni di contatto nei simulatori e nel controllo di robot con il fine di gestire le non linearità che determinano non convergenza delle computazioni numeriche.</li> <li>• Valutazione del rendimento meccanico ed energetico di manipolatori ed interventi finalizzati all'efficienza energetica.</li> <li>• Modellazione elastodinamica di robot a cinematica parallela e verifica sperimentale tramite analisi modale orientate all'ottimizzazione strutturale.</li> <li>• Metodi per l'identificazione dei parametri dinamici di robot paralleli, analisi di sensibilità del modello a parametri cinematici e calibrazione cinematica.</li> <li>• Robotica a cavi sovrapposta a macchine industriali obsolete per incrementarne le prestazioni statiche di forza.</li> <li>• Attuazione ridondante nei robot a cinematica parallela.</li> <li>• Ottimizzazione di traiettorie sulla base di indici di prestazione statici e dinamici, con il fine di ridurre i tempi di movimentazione dei robot.</li> </ul> <p>Automazione industriale:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Studio e sperimentazione di un processo di formatura incrementale per mezzo di un robot industriale ad elevate prestazioni statiche nello stampaggio di lamiere destinate al settore automobilistico.</li> <li>• Studio e sperimentazione di un processo di friction stir welding per mezzo di un robot industriale ad elevate prestazioni statiche nella saldatura di lamiere in leghe di alluminio e magnesio.</li> <li>• Asservimento visuale di macchine a cinematica parallela: implementazione e sperimentazione di differenti algoritmi di controllo visuale per il controllo del movimento anche finalizzate a operazioni di presa.</li> <li>• Analisi del comportamento dinamico di algoritmi di controllo innovativi per il miglioramento delle performance dinamiche del sistema movimentato.</li> <li>• Progettazione di sistemi robotici avanzati nell'assemblaggio automatizzato.</li> </ul>
--	--

	<p>Micromeccanica:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Progettazione di dispositivi miniaturizzati di puntamento per la manipolazione di oggetti di piccola taglia. Utilizzo di architetture parallele tramite giunti flessibili, realizzati in materiale superelastico, e di sistemi di attuazione ridondante.</li> <li>• Analisi strutturale analitica e agli elementi finiti di giunti flessibili, e valutazione delle relative prestazioni cinematiche. Prove sperimentali per la caratterizzazione del materiale e per lo studio cineto-statico dei giunti flessibili.</li> </ul> <p>Progettazione funzionale e meccanica:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Analisi del comportamento direzionale e della dinamica verticale di veicoli stradali a due e quattro ruote sterzanti con motori "in wheel" finalizzato all'ottimizzazione del sistema di sospensione.</li> <li>• Progettazione di robot di ricerca a cinematica parallela e prototipazione tramite tecniche convenzionali e più moderni sistemi di stampa 3D.</li> <li>• Progettazione di giunti innovativi mediante tecniche convenzionali e più moderni sistemi di stampa 3D.</li> <li>• Progettazione di dispositivi bio-inspirati con movimento all'interno di un fluido con finalità di ricerca e didattiche.</li> <li>• Analisi modale di sistemi meccanici mirata all'ottimizzazione della struttura meccanica di dispositivi a catena chiusa.</li> <li>• Analisi e progettazione di sistemi di presa riconfigurabili, adattabili alle differenze geometrie di presa e in grado di sollevare materiali non rigidi.</li> </ul> <p>Biomeccanica:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Analisi del comportamento masticatorio e realizzazione di una stazione cooperante per la manipolazione di protesi ortodontiche e relativa verifica funzionale.</li> <li>• Analisi e messa a punto di un dispositivo pneumatico innovativo per la riabilitazione funzionale in campo biomedico.</li> <li>• Studio della dinamica del movimento dell'essere umano attraverso tecniche sperimentali di motion capture e simulazioni in ambiente multibody (OpenSim) finalizzate alla progettazione di dispositivi innovativi nel settore del fitness o della riabilitazione.</li> <li>• Analisi del movimento e ottimizzazione della propulsione di dispositivi autonomi in movimento all'interno di un fluido.</li> <li>• Robotica collaborativa nel settore industriale e della riabilitazione, tematiche legata ai laboratori di cui si parlerà qui sotto e ancora in via di sviluppo.</li> </ul>
<p>Da ottobre 2008 ad oggi</p>	<p><b>Contrattista presso la Facoltà di Ingegneria dell'Università eCampus</b></p> <p>Università e-Campus, Via Isimbardi, 10, 22060 Novedrate CO, <a href="http://www.uniecampus.it">www.uniecampus.it</a></p> <p>Dal 1° ottobre 2018 ha in affidamento gli insegnamenti di Meccanica Applicata e Progettazione (per la triennale in Ingegneria Industriale curriculum energetico) e di Progettazione Funzionale (per la laurea magistrale in Ingegneria Industriale curriculum progettuale meccanico).          Negli anni accademici 2008/2009, 2009/2010, 2010/2011 e 2011/2012 ha avuto in affidamento l'insegnamento di Fondamenti di Robotica Industriale (laurea in Automazione Industriale D.M. 509/1999).</p>
<p>Da Febbraio 2003 a oggi</p>	<p><b>Partecipazione a progetti di ricerca di rilevanza nazionale e internazionale</b></p> <p>Università Politecnica delle Marche, Via Brecce Bianche, 12, 60131 Ancona (AN), <a href="http://www.univpm.it">www.univpm.it</a></p>

	<p>Partecipazione alle attività del gruppo di ricerca di Meccanica Applicata alle Macchine dell'Università Politecnica delle Marche, diretto dal prof. Massimo Callegari. In particolare, la partecipazione ha riguardato progetti PRIN, progetti di ricerca internazionali, progetti regionali POR-FESR:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Partecipazione al progetto “MAP-Shoes” su bando POR-FESR 2015 - POR MARCHE FESR 2014-2020 - Asse 1 - OS 1 – Azione 1.1 – dal titolo “Promozione della ricerca e dello sviluppo negli ambiti della specializzazione intelligente”, focalizzato sull’automazione del processo di produzione di calzature.</li> <li>• Partecipazione al progetto “RAAECOVERY” su bando POR-FESR 2015 - POR MARCHE FESR 2014-2020 - Asse 1 - OS 1 – Azione 1.1 – dal titolo “Promozione della ricerca e dello sviluppo negli ambiti della specializzazione intelligente”, focalizzato sull’automazione del processo di produzione di calzature.</li> <li>• Programma di Ricerca di Interesse Nazionale (PRIN 2009) dal titolo: “MM&amp;A &amp; Micro Manipulation and Assembly” coordinato dal Prof. Giovanni Legnani dell’Università di Brescia, finalizzato alla realizzazione di una stazione di assemblaggio per componenti su scala micrometrica.</li> <li>• Progetto di Ricerca internazionale Integrated Project dal titolo: "LEAPFROG - Leadership for European Apparel Production From Research along Original Guidelines" di durata triennale, focalizzato sull’automazione di processi di produzione nel settore tessile. In particolare, l’ing. Matteo Palpacelli si è occupato della realizzazione di un simulatore ad eventi discreti per la produzione automatizzata di giacche da uomo, oltre che della rendicontazione del progetto, sottoposta all’Audit conclusivo.</li> <li>• Programma di Ricerca di Interesse Nazionale (PRIN 2005) dal titolo: “Mini-robotic devices for advanced technology applications”, coordinato dal prof. Massimo Callegari dell’Università Politecnica delle Marche.</li> <li>• Programma di Ricerca di Interesse Nazionale (PRIN 2003) dal titolo: “Progettazione e prototipazione di mini-robot paralleli per applicazioni speciali” coordinato dalla prof. Rezia Molfino dell’Università degli Studi di Genova, finalizzato alla progettazione di dispositivi di piccola taglia ad elevata precisione.</li> <li>• Partecipazione alla rete di eccellenza nella robotica EURON (European Robotics Research Network) per la promozione della ricerca in Europa.</li> <li>• Coordinatore del progetto strategico dal titolo “Flexy MOdular RObot - Design of a modular re-configurable robot for enhancement of flexibility in industrial environment” di durata biennale scaduto in data 31 dicembre 2018.</li> <li>• Responsabile di progetti di Ricerca Scientifica di Ateneo (RSA) di durata annuale nel periodo dal 2016 al 2019 presso il Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche della Facoltà di Ingegneria, Università Politecnica delle Marche.</li> </ul>
<p>Da novembre 2004 a ottobre 2007</p>	<p><b>Dottore di ricerca presso il Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche dell’Università Polietcnica delle Marche durante il corso di dottorato di ricerca in Energetica</b></p> <p>Università Politecnica delle Marche, Via Brecce Bianche, 60131, Ancona, <a href="http://www.univpm.it">www.univpm.it</a></p> <p>Ha frequentato il corso di Dottorato di Ricerca in Sistemi Artificiali Intelligenti nell’Ingegneria dell’Informazione, nell’Ingegneria Gestionale e nell’Ingegneria Industriale - XX° ciclo - presso l’Università Politecnica delle Marche e ha conseguito il titolo di Dottore di Ricerca il 30 Gennaio 2008 presentando la tesi di dottorato dal titolo “Design and prototyping of an innovative Cartesian parallel manipulator”. Nel periodo di dottorato ha maturato competenze di meccatronica, occupandosi sia di aspetti di progettazione funzionale e meccanica, sia di automazione e robotica nella messa in opera di manipolatori di ricerca, occupandosi della programmazione e definizione delle logiche di movimentazione. Nell’esperienza estera nell’università King’s College di Londra, prevista nel periodo di dottorato, si è inoltre occupato di robotica riabilitativa nel settore biomedicale.</p>

## ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Da novembre 2004 a ottobre 2007	<b>Dottorato di ricerca in Sistemi Artificiali Intelligenti nell'Ingegneria dell'Informazione, nell'Ingegneria Gestionale e nell'Ingegneria Industriale presso la Facoltà di Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche</b>	
Università Politecnica delle Marche, Via Breccie Bianche, 60131, Ancona, <a href="http://www.univpm.it">www.univpm.it</a>		
Tesi dal titolo "Design and prototyping of an innovative Cartesian parallel manipulator"		
Da ottobre 1996 a marzo 2004	<b>Laurea quinquennale in Ingegneria Meccanica</b>	110/110 e lode
Università Politecnica delle Marche, Via Breccie Bianche, 60131, Ancona, <a href="http://www.univpm.it">www.univpm.it</a>		
Tesi dal titolo "Sintesi cinematica tramite ottimizzazione di una macchina parallela per moti di pura traslazione"		

## COMPETENZE PERSONALI

Lingua madre Italiana

Altre lingue Inglese: buona conoscenza della lingua parlata e scritta

## Competenze professionali

- Incarico per una consulenza tecnica di parte in merito a un sinistro stradale avvenuto in provincia di Pesaro e Urbino, aprile 2018.
- Incarico per una consulenza tecnica di parte in merito a un procedimento penale presso il tribunale di Milano tra una ditta in provincia di Modena e una in provincia di Milano per contraffazione di un centro di lavoro CNC, ottobre 2017.
- Incarico di perizia giurata conferito al Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche, responsabile scientifico l'Ing. Matteo-Claudio Palpacelli, per una consulenza tecnica in merito ad una controversia in atto tra una azienda di Macerata e l'agenzia delle entrate, novembre 2017.
- Incarico di perizia giurata conferito al Dipartimento di Meccanica, responsabile scientifico l'Ing. Matteo-Claudio Palpacelli, su bando ISI INAIL 2010 (Marche) INCENTIVI ALLE IMPRESE PER LA REALIZZAZIONE DI INTERVENTI IN MATERIA DI SALUTE E SICUREZZA SUL LAVORO, gennaio 2011.

## Competenze informatiche

Software CAD/CAM (CATIA, Solid Edge), Multibody (LMS Virtual.Lab, OpenSim, Working Model, MSC Adams), FEM (ANSYS), gestione hardware e controllo (dSPACE, ControlDesk, LAbView), simulazione numerica, calcolo e programmazione (Matlab/Simulink, Maple), e-learning (Moodle, EPI).

## PUBBLICAZIONI

Matteo-Claudio Palpacelli è autore delle seguenti pubblicazioni, di cui:

- 24 pubblicate su Riviste Internazionali
- 25 presentate in Convegni Internazionali (indicizzate scopus)
- 19 presentate in Convegni Nazionali e Internazionali (non indicizzati)
- 2 pubblicazioni internazionali su libro
- 2 brevetti
- 1 Tesi di dottorato

## Dati personali

Autorizzo il trattamento dei miei dati personali ai sensi del Decreto Legislativo 30 giugno 2003, n. 196 "Codice in materia di protezione dei dati personali".

**Riviste internazionali (indicizzate SCOPUS e/o ISI)**

1. Costa, D., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Panebianco, L., Scaradozzi, D. (2018). Design of a Bio-Inspired Autonomous Underwater Robot. *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, p. 1-12.
2. Palpacelli, M., Carbonari, L., Palmieri, G., Callegari M. (2018). Design of a Lockable Spherical Joint for a Reconfigurable 3-URU Parallel Platform. *Robotics*, vol. 7, p. 42-49.
3. Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Carbonari, L., Callegari, M., Vision-based kinematic calibration of a small-scale spherical parallel kinematic machine, (2018) *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*, 49, pp. 162-169.
4. Palpacelli, M., Palmieri, G., Carbonari, L., Corinaldi, D., Sensitivity Analysis and Model Validation of a 2-DoF Mini Spherical Robot, (2018) *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, 91(2), pp. 155-163.
5. Palpacelli, M., Static performance improvement of an industrial robot by means of a cable-driven redundantly actuated system, (2016) *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*, 38, pp. 1-8.
6. Palpacelli, M.-C., Carbonari, L., Palmieri, G., Details on the Design of a Lockable Spherical Joint for Robotic Applications, (2016) *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, 81 (2), pp. 169-179.
7. Palpacelli, M.-C., Carbonari, L., Palmieri, G., Callegari, M., Analysis and Design of a Reconfigurable 3-DoF Parallel Manipulator for Multimodal Tasks, (2015) *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*, 20 (4), art. no. 6960887, pp. 1975-1985.
8. Palmieri, G., Callegari, M., Carbonari, L., Palpacelli, M.-C., Mechanical design of a mini pointing device for a robotic assembly cell, (2015) *Meccanica*, 50 (7), pp. 1895-1908.
9. Palpacelli, M., Callegari, M., Carbonari, L., Palmieri, G., Theoretical and experimental analysis of a hybrid industrial robot used for friction stir welding, (2015) *International Journal of Mechatronics and Manufacturing Systems*, 8 (5-6), pp. 258-275.
10. Carbonari, L., Callegari, M., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Analysis of kinematics and reconfigurability of a spherical parallel manipulator, (2014) *IEEE Transactions on Robotics*, 30 (6), art. no. 6912002, pp. 1541-1547.
11. Carbonari, L., Callegari, M., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., A new class of reconfigurable parallel kinematic machines, (2014) *Mechanism and Machine Theory*, 79, pp. 173-183.
12. Palmieri, G., Martarelli, M., Palpacelli, M.-C., Carbonari, L., Configuration-dependent modal analysis of a Cartesian parallel kinematics manipulator: Numerical modeling and experimental validation, (2014) *Meccanica*, 49 (4), pp. 961-972.
13. Callegari, M., Forcellese, A., Palpacelli, M., Simoncini, M., Robotic friction stir welding of AA5754 aluminum alloy sheets at different initial temper states, (2014) *Key Engineering Materials*, 622-623, pp. 540-547.
14. Palpacelli, M., Palmieri, G., Carbonari, L., Callegari, M. Experimental identification of the static model of the HPKM Tricept industrial robot, (2014) *Advanced Robotics*, 28 (19), pp. 1291-1304.
15. Carbonari, L., Battistelli, M., Callegari, M., Palpacelli, M.-C., Dynamic modelling of a 3-CPU parallel robot via screw theory, (2013) *Mechanical Sciences*, 4 (1), pp. 185-197.
16. Callegari, M., Carbonari, L., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Tina, D., Position control of a 3-CPU spherical parallel manipulator, (2013) *Journal of Control Science and Engineering*, vol. 2013, no. 136841.
17. Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Callegari, M., Study of a fully compliant u-joint designed for minirobotics applications, (2012) *Journal of Mechanical Design*, Transactions of the ASME, 134 (11), no. 111003.
18. Palpacelli, M.-C., Palmieri, G., Callegari, M., A Redundantly Actuated 2-Degrees-of-Freedom Mini Pointing Device, (2012) *Journal of Mechanisms and Robotics*, 4 (3), no. 031012.
19. Palmieri, G., Palpacelli, M., Battistelli, M., Callegari, M., A comparison between position-based and image-based dynamic visual servoings in the control of a translating parallel manipulator, (2012) *Journal of Robotics*, 2012, art. no. 103954.
20. Callegari, M., Carbonari, L., Palpacelli, M.-C., Dynamic analysis of the I.Ca.Ro. parallel manipulator, (2010) *International Journal of Mechanics and Control*, 11 (1), pp. 81-87.
21. Callegari, M., Gabrielli, A., Palpacelli, M.-C., Principi, M., Incremental forming of sheet metal by means of parallel kinematics machines, (2008) *Journal of Manufacturing Science and Engineering*, Transactions of the ASME, 130 (5), pp. 0545011-0545015.
22. Callegari, M., Palpacelli, M.-C., Prototype design of a translating parallel robot, (2008) *Meccanica*, 43 (2), pp. 133-151.
23. Callegari, M., Palpacelli, M.-C., Principi, M., Dynamics modelling and control of the 3-RCC translational platform, (2006) *Mechatronics*, 16 (10), pp. 589-605.
24. Callegari, M., Gabrielli, A., Palpacelli, M., Principi, M. (2007). Design of Advanced Robotic Systems for Assembly Automation. *International Journal of Mechanics and Control*, vol. 8, p. 3-8.

**Articoli internazionali su libro (indicizzati Scopus e/o ISI)**

25. Callegari, M., Carbonari, L., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C. (2012). Parallel wrists for enhancing grasping performance, *Mechanisms and Machine Science*, vol. 10, pp. 189-219.
26. M. Callegari, M. Palpacelli (2006). Kinematics and optimization of the translating 3-CCR/3-RCC parallel mechanisms, in J. Lenarcic and B. Roth (eds), *Advances in Robot Kinematics*, Springer, 2006, pp.423-432.

**Conferenze internazionali (indicizzate SCOPUS e/o ISI)**

27. Carbonari, L., Corinaldi, D., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C. (2018). Kinematics of a Novel 3-URU Reconfigurable Parallel Robot, (2018) *Proc. of the 2018 International Conference on Reconfigurable Mechanisms and Robots, ReMAR 2018, Delft, Netherlands, 20-22 June, 2018*.
28. M. Callegari, G. Palmieri, M. C. Palpacelli, R. Bussola, G. Legnani (2018). Performance Analysis of a High-Speed Redundant Robot. In: 2018 14th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, MESA 2018. p. 1-6, Institute of Electrical and Electronics Engineers Inc., Oulu; Finland, 2-4 July, 2018.
29. Carbonari, L., Corinaldi, D., Palpacelli, M., Palmieri, G., Callegari, M. (2018). A novel reconfigurable 3-URU parallel platform. In:

- Mechanisms and Machine Science, vol. 49, p. 63-73, proc. of the 26th International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2017, Turin, Italy, 21 – 23 June, 2017.
30. Carbonari, L., Corinaldi, D., Palpacelli, M.-C., Palmieri, G. (2018). Functional design and optimization of a novel 3-URU multimodal reconfigurable Robot, (2018) Proc. of the ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference, vol. 9, Cleveland, Ohio, USA, 6-9 August, 2017.
  31. Palpacelli, M., Palmieri, G., Carbonari, L. (2017). Analysis of an Experimental Setup for Direct Visual Servoing, IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, AIM, Munich, Germany, 3-7 July, 2017.
  32. Corinaldi, D., Callegari, M., Palpacelli, M.-C., Palmieri, G., Carbonari, L. (2017). Dynamic optimization of pointing trajectories exploiting the redundancy of parallel wrists, vol. 5A-2017, proc. of the ASME Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference, vol. 9, Cleveland, Ohio, USA, 6-9 August, 2017.
  33. Palpacelli, M., Palmieri, G., Carbonari, L., Corinaldi, D. (2016). Sensitivity analysis of a mini pointing device, MESA 2016 - 12th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications - Conference Proceedings, Auckland, New Zealand, 29-31 August, 2016.
  34. Costa, D., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Callegari, M., Scaradozzi, D. (2016). Design of a bio-inspired underwater vehicle, MESA 2016 - 12th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications - Conference Proceedings, Auckland, New Zealand, 29-31 August, 2016.
  35. D'Imperio, M., Carbonari, L., Alsayegh, M., Bertram, T., Palpacelli, M.C., Caldwell, D., Cannella, F. (2016). Flexible robotic arm dynamics through deflection screw approach, MESA 2016 - 12th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications - Conference Proceedings, Auckland, New Zealand, 29-31 August, 2016.
  36. Rahman, N., D'Imperio, M., Carbonari, L., Palpacelli, M., Cannella, F., Caldwell, D. (2016). Kinematic analysis and synthesis of a novel gripper for dexterous applications, MESA 2016 - 12th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications - Conference Proceedings, Auckland, New Zealand, 29-31 August, 2016.
  37. Gabrielli, A., Borboni, A., Carbonari, L., Palpacelli, M.-C., Kinematic calibration of a 2-DOF parallel orientation manipulator: Theory and simulation results, (2016) ASME International Mechanical Engineering Congress and Exposition, Proceedings (IMECE), vol. 4A-2016, Phoenix, United States, 11-17 November, 2016.
  38. Palpacelli, M., Carbonari, L., Palmieri, G., Callegari, M. (2016). Mobility analysis of non-overconstrained reconfigurable parallel manipulators with 3-CPU/3-CRU kinematics, Mechanisms and Machine Science, 36, pp. 189-200, proc. of the Third IEEE/IFToMM International Conference on Reconfigurable Mechanisms and Robots, ReMAR 2015, Beijing, China, 20-22 July, 2015.
  39. Corinaldi, D., Callegari, M., Palpacelli, M.-C., Palmieri, G. (2016). Synthesis of a spatial 3-dof deployable mechanism to grasp stacked non-rigid materials, Mechanisms and Machine Science, 36, pp. 1095-1106, proc. of the Third IEEE/IFToMM International Conference on Reconfigurable Mechanisms and Robots, ReMAR 2015, Beijing, China, 20-22 July, 2015.
  40. Palpacelli, M. C., Carbonari, L., Palmieri, G., Callegari, M. (2016). A family of non-overconstrained 3-DoF reconfigurable parallel manipulators. In: Advances in Robot Kinematics 2016. Springer proc. In Advanced Robotics, vol. 4, p. 191-200, Grasse, France, 27-30 June, 2016.
  41. Palpacelli, M., Callegari, M., Carbonari, L., Palmieri, G. (2015). Multibody analysis and design of a reconfigurable parallel kinematics manipulator, proc. of the ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference IDETC/CIE 2015, vol. 9, Boston, United States, 2-5 August, 2015.
  42. Corinaldi, D., Callegari, M., Palpacelli, M.-C., Palmieri, G. (2015). A gripper for handling large leather plies stacked on beams, proc. of the ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference IDETC/CIE 2015, vol. 9, Boston, United States, 2-5 August, 2015.
  43. Palpacelli, M., Carbonari, L., Palmieri, G. (2014). A lockable spherical joint for robotic applications, (2014) MESA 2014 – proc. of the 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, Senigallia, Ancona, Italy, 10-12 September, 2014.
  44. Palmieri, G., Callegari, M., Carbonari, L., Palpacelli, M.C. (2014). Design and testing of a spherical parallel mini manipulator, MESA 2014 - proc. of the 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, Senigallia, Ancona, Italy, 10-12 September, 2014.
  45. Borboni, A., Faglia, R., Palpacelli, M. (2014). Shape memory actuator with slider and slot layout and single fan cooling, MESA 2014 - proc. of the 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, Senigallia, Ancona, Italy, 10-12 September, 2014.
  46. Corinaldi, D., Palpacelli, M., Carbonari, L., Bruzzone, L., Palmieri, G. (2014). Experimental analysis of a fractional-order control applied to a second order linear system, MESA 2014 - proc. of the 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, Senigallia, Ancona, Italy, 10-12 September, 2014.
  47. Carbonari, L., Callegari, M., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C. (2014). Simplified model for inverse dynamics control of the Cartesian parallel manipulator I.Ca.Ro., IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, AIM, art. no. 6878279, pp. 1406-1412, Besancon, France, 8-11 July, 2014.
  48. Carbonari, L., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Tina, D. (2013). Modelling and control of a spherical robotic device, Proceedings of the IASTED International Conference on Modelling, Identification and Control, pp. 427-434, Innsbruck, Austria, 11-13 February, 2013.
  49. Callegari, M., Gabrielli, A., Palpacelli, M.-C. (2009). Cornering stability and dynamic analysis of a four steering wheels vehicle driven by "in wheel" engines, proc. of EUCOMES 2008 - The 2nd European Conference on Mechanism Science, pp. 313-320, Cassino, Italy, 17-20 September, 2008.
  50. Callegari, M., Gabrielli, A., Palpacelli, M.-C., Principi, M., Robotised cell for the incremental forming of metal sheets, (2006) Proceedings of 8th Biennial ASME Conference on Engineering Systems Design and Analysis, ESDA2006, vol. 2006, Torino, Italy, 4-7 July, 2006.
  51. Callegari, M., Palpacelli, M., Scarponi, M., Kinematics of the 3-CPU parallel manipulator assembled for motions of pure translation, (2005) Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2005, art. no. 1570736, pp. 4020-4025, Barcelona, Spain, 18-22 April, 2005.

**Conferenze nazionali e internazionali (non indicizzate)**

52. Legnani, G., Borboni, A., Gabrielli, A., Fassi, I., Ruggeri, S., Fontana, G., Pagano, C., Righettini, P., Zappa, B., Ginammi, A., Callegari, M., Palmieri, G., Palpacelli, M.-C., Carbonari, L. (2013). Design of a miniaturized work-cell for micro-manipulation. In: Atti del XXI Congresso AIMETA. Edizioni libreria Cortina, Torino, 17-20 settembre, 2013.
53. Battistelli, M., Callegari, M., Carbonari, L., Palpacelli, M. (2013). Experimental identification of the static model of an industrial robot for the improvement of friction stir welding operations. In: Giuseppe Lacidogna e Alberto Carpinteri. Atti del XXI Congresso AIMETA. Edizioni libreria Cortina, Torino, 17-20 settembre, 2013.
54. Cammarata A., Martarelli M., Naselli G.A., Palmieri G., Palpacelli M., Sinatra R., Tomasini E.P. (2012). Elastodynamics model and modal testing of a 3CPU parallel kinematic machine with reduced mobility. In: 2° Congresso Nazionale del Coordinamento della Meccanica Italiana. Aras Edizioni, Ancona, 25-26 Giugno, 2012.
55. Legnani, G., Borboni, A., Gabrielli, A., Fassi, I., Ruggeri, S., Fontana, G., Pagano, C., Righettini, P., Zappa, B., Ginammi, A., Callegari, M., Palmieri, G., Palpacelli, M., Carbonari, L. (2012). Micro Manipulation and Assembly. In: 2° Congresso Nazionale del Coordinamento della Meccanica Italiana. Aras Edizioni, Ancona, 25-26 Giugno, 2012.
56. Battistelli M., Callegari M., Forcellese A., Palmieri G., Palpacelli M., Pieralisi M., Simoncini M. (2012). Realizzazione di un processo di friction stir welding mediante l'uso di un robot a cinematica parallela. In: 2° Congresso Nazionale del Coordinamento della Meccanica Italiana. Aras Edizioni, Ancona, 25-26 Giugno, 2012.
57. Palmieri G., Palpacelli M., Battistelli M. (2011). A comparison between Position Based and Image Based Visual Servoing on a 3 DOFs translating robot. In: AIMETA 2011 XX Congresso Aimeta di Meccanica Teorica e Applicata - Atti del congresso. Publi&Stampa, Bologna, Italia, 12-15 settembre, 2011.
58. Palpacelli M., Palmieri G., Callegari M. (2011). Design of a compliant 2-dof mini pointing device. In: AIMETA 2011 XX Congresso Aimeta di Meccanica Teorica e Applicata - Atti del congresso. Publi&Stampa, Bologna, Italia, 12-15 settembre, 2011.
59. Amodio, D., Callegari, M., Palmieri, G., Palpacelli, M.C. (2010). Studio di un giunto universale in materiale superelastico per applicazioni di mini robotica. In: Atti del I Congresso Nazionale del Coordinamento della Meccanica. Palermo (I), 20-22 giugno, 2010.
60. Palpacelli, M., Carbonari, L. (2009). Analysis of handling and vertical dynamics of a 4 steering wheels electric vehicle powered by 2 in-wheel motors. In: AIMETA 2009 XIX Congresso Aimeta di Meccanica Teorica e Applicata. p. 147-148, FANO (PU):Aras Edizioni, Ancona, Italy, 14-17 settembre, 2009.
61. Callegari, M., Palmieri, G., Palpacelli, M. (2009). Cartesian space visual control of a translating parallel manipulator. In: AIMETA 2009 XIX Congresso Aimeta di Meccanica Teorica e Applicata. p. 227-228, FANO:ARAS EDIZIONI, Ancona, Italy, 14-17 settembre, 2009.
62. Callegari, M., Carbonari, L., Palpacelli, M. (2009). Direct and Inverse Dynamic Model of the I.Ca.Ro. Parallel Manipulator. In: 18th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region: RAAD 2009 - Program and Book of Abstracts. Brasov, Romania, 25-27 May, 2009.
63. Callegari, M., Palpacelli, M. (2008). Kinematic synthesis of an in-parallel actuated spherical wrist. In: - 17th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD 2008) - Programme and book of abstracts. Ancona, Italy, 15-17 September, 2008
64. Palpacelli, M., Palmieri, G. (2008). Visual based control system of a 3-CPU translational parallel manipulator. In: RAAD 2008 Programme and book of abstracts. Ancona, Italy, 15-17 September, 2008.
65. Callegari, M., Palpacelli, M., Principi, M. (2007). Dynamic Analysis of a Utility Car Driven by "In-Wheel" Engines, proc. ECCOMAS Multibody Conference 2007, Milano, 25-28 June, 2007.
66. Callegari, M., Palpacelli, M., Ricci, S. (2007). Controller Design of the Innovative I.Ca.Ro. Parallel Robot, proc. RAAD'07, 16th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, Ljubljana, Slovenia, 7-9 June, 2007.
67. Callegari M., Palpacelli M. (2007). Multibody analysis of an electric car's vertical dynamics. In: XVIII CONGRESSO AIMETA di Meccanica Teorica ed Applicata. Brescia, 11-14 settembre, 2007.
68. Callegari, M., Palpacelli, M.C., Scarponi, M. (2006). Progettazione ed analisi dinamica di una macchina a cinematica parallela", Atti del XXXV Convegno Nazionale dell'Associazione Italiana per l'Analisi delle Sollecitazioni: AIAS 2006, Ancona, 13-16 settembre 2006.
69. Callegari, M., Palpacelli, M.-C., Scarponi, M. (2006). Design of a translating parallel robot based on 3-CPU kinematics, Proceedings of RAAD'06, 15th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, Balatonfüred, Hungary, 15-17 June, 2006.
70. Callegari, M., Palpacelli, M., Principi, M. (2005). Analisi della manipolabilità del robot industriale Tricept, Atti del XVII Congresso AIMETA di Meccanica Teorica e Applicata, Firenze, 11-15 Settembre, 2005.

**Brevetti**

71. Brevetto n°0001428119 dal titolo "Apparecchiatura per l'allenamento dell'equilibrio", data concessione 05-04-2017. Inventori: Castellucci Mario, Ceravolo Maria Gabriella, Ciarmela Pasquapina, Fioretti Sandro, Ippoliti Gianluca, Orlando Giuseppe, Palmieri Giacomo, Palpacelli Matteo-Claudio.
72. Brevetto n°0001416031 dal titolo "Robot a cinematica parallela di tipo riconfigurabile", data concessione 18-05-2015. Inventori: M. Callegari, M.C. Palpacelli, G. Palmieri, L. Carbonari.