

**FORMATO EUROPEO
PER IL CURRICULUM
VITAE**



INFORMAZIONI PERSONALI

Nome **AGGOGERI FRANCESCO**
 Indirizzo
 Telefono **f**
 Fax
 E-mail
 Nazionalità
 Data di nascita

ESPERIENZA LAVORATIVA

• Date (da – a)	Da 01.06.2018 ad oggi
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Università di Brescia – Facoltà di Ingegneria – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale – 38, via Branze, 25123, Brescia, Italy
• Tipo di azienda o settore	Istruzione e Ricerca
• Tipo di impiego	Professore Associato (ING-IND/13)
• Principali mansioni e responsabilità	È attualmente Professore Associato di Meccanica Applicata alle Macchine presso l'Università degli Studi di Brescia - Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale. È docente del corso "Isole Robotizzate e Sistemi di Automazione" (Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Automazione Industriale). Laureato in ingegneria gestionale, ha conseguito il dottorato di ricerca in Meccanica Applicata presso l'Università di Brescia. I suoi principali argomenti di ricerca riguardano la progettazione funzionale di sistemi meccatronici per la riduzione delle vibrazioni di macchine automatiche e macchine operatrici, lo sviluppo di sistemi robotizzati per la movimentazione di parti complesse, lo studio di modelli di diagnostica e prognostica di dispositivi meccanici/meccatronici e l'analisi di affidabilità e manutenibilità di sistemi. È ed è stato responsabile di progetti di ricerca nazionali ed internazionali finanziati dal MIUR (FIRB, PRIN), della Commissione Europea (FP7, H2020) e da aziende private. Attualmente è responsabile per l'Università di Brescia del progetto H2020- PROGRAMS PROGNOSTICS based Reliability Analysis for Maintenance. E' autore di pubblicazioni su riviste nazionali e internazionali (Scopus, WoS), di memorie presentate a convegni internazionali e di brevetti.
• Date (da – a)	Da 06.07.2006 ad 31.05.2018
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Università di Brescia – Facoltà di Ingegneria – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale – 38, via Branze, 25123, Brescia, Italy
• Tipo di azienda o settore	Istruzione e Ricerca
• Tipo di impiego	Ricercatore Universitario (ING-IND/13)
• Principali mansioni e responsabilità	Ricercatore presso il Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale dell'Università di Brescia nel settore scientifico-disciplinare IND-ING 13 - Meccanica Applicata alle Macchine. Le attività di ricerca si focalizzano sullo studio e progettazione funzionale di sistemi meccanici, meccatronici e robotizzati. E' stato responsabile scientifico per l'Università di Brescia di progetti di ricerca finanziati dal MIUR (FIRB2006, PRIN2007) e dalla Commissione Europea (FP7-NMP-2007-3.5-2: INTEGMIRO, FP7-NMP-2008-3.4-1: COPERNICO). E' attualmente impegnato a livello nazionale ed internazionale in progetti di ricerca e di collaborazione con centri di ricerca e aziende private. E' autore di numerose pubblicazioni su riviste nazionali e internazionali sulle

	tematiche di ricerca seguite e dei brevetti N.0001394974 dal titolo "Anima e pannello termoregolatore per la realizzazione e/o la schermatura di elementi strutturali, in particolare di macchine di lavorazione, controllo o misura" e EP19183195.7-1016 dal titolo: "Dispositivo per il controllo attivo di vibrazioni in particolare di vibrazioni generate da lavorazioni meccaniche" dal 29-06-2018 a oggi
--	---

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

• Qualifica conseguita	Dottorato di ricerca in Meccanica Applicata
• Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione	Università degli Studi di Brescia
• Qualifica conseguita	Ingegnere
• Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione	Laurea in Ingegneria Gestionale presso la Facoltà di Ingegneria dell'Università di Brescia

CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

MADRELINGUA	
-------------	--

ALTRE LINGUA	
• Capacità di lettura	
• Capacità di scrittura	
• Capacità di espressione orale	

ALTRE CAPACITÀ E COMPETENZE	<p>RESPONSABILE SCIENTIFICO PER L'UNIVERSITÀ DI BRESCIA DEI SEGUENTI PROGETTI DI RICERCA:</p> <p>H2020-FOF-2017- Project Number 767287: "PROGRAMS - PROGNostics based Reliability Analysis for Maintenance Scheduling": STUDIO E LO SVILUPPO DI MODELLI DI DIAGNOSTICA E PROGNOSTICA DI SISTEMI ROBOTIZZATI.</p> <p>SEVENTH FRAMEWORK PROGRAMME NMP-2007-3.5-2: "INTEG-MICRO - NEW PRODUCTION TECHNOLOGIES OF COMPLEX 3D MICRO – DEVICES THROUGH MULTI-PROCESS INTEGRATION OF ULTRA PRECISION ENGINEERING TECHNIQUES": IL PROGETTO HA L'OBIETTIVO DI INTEGRARE DIVERSE TECNOLOGIE PER SVILUPPARE LAVORAZIONI ULTRA HIGH PRECISION ATTRAVERSO LA REALIZZAZIONE DI CINQUE DIMOSTRATORI.</p> <p>SEVENTH FRAMEWORK PROGRAMME NMP-2008-3.4-1: "COPERNICO - COOPERATION ENVIRONMENT FOR RAPID DESIGN PROTOTYPING AND NEW INTEGRATION CONCEPTS FOR FACTORY OF THE FUTURE: IL PROGETTO SI PONE L'OBIETTIVO DI CREARE UNA VIRTUAL FACTORY ATTRAVERSO L'IMPIEGO DI STRUMENTI SOFTWARE CHE POSSANO MODELLARE L'INTERO SISTEMA PRODUTTIVO, DAL PROCESSO DI PROGETTAZIONE ALLA CONSEGNA FINALE DEL PRODOTTO.</p> <p>FIRB 2006: SISTEMI AVANZATI DI MANIFATTURA PER LA LAVORAZIONE DI PRODOTTI MINIATURIZZATI: IL PROGETTO HA COME OBIETTIVO LO STUDIO DI SISTEMI AVANZATI DI LAVORAZIONE PER PRODOTTI MINIATURIZZATI.</p> <p>PRIN 2007: INNOVAZIONE DI RETI DI SERVIZI SANITARI CON TECNICHE DI SUPPLY CHAIN MANAGEMENT: IL PROGETTO HA LO SCOPO DI TRASFERIRE TECNICHE DI MIGLIORAMENTO INGEGNERISTICHE A STRUTTURE SANITARIE ATTRAVERSO LA CREAZIONE DI RETI DI CONDIVISIONE E SCAMBIO DI BEST PRACTICE.</p>

ULTERIORI INFORMAZIONI

E' AUTORE DI NUMEROSE PUBBLICAZIONI SU RIVISTE E A CONVEGNI NAZIONALI ED INTERNAZIONALI. DI SEGUITE LE PRINCIPALI PUBBLICAZIONI DEGLI ULTIMI 5 ANNI:

- AGGOGERI F., MERLO A., PELLEGRINI N. (2020). MODELING THE THERMO-MECHANICAL DEFORMATIONS OF MACHINE TOOL STRUCTURES IN CFRP MATERIAL ADOPTING DATA-DRIVEN PREDICTION SCHEMES. MECHATRONICS, VOL. 71, ISSN: 0957-415
- BORBONI A., AGGOGERI F., ELAMVAZUTHI I., INCERTI G., MAGNANI P. L. (2020). EFFECTS OF PROFILE INTERPOLATION IN CAM MECHANISMS. MECHANISM AND MACHINE THEORY, VOL. 144
- AGGOGERI F., MERLO A., PELLEGRINI N. (2020). ACTIVE VIBRATION CONTROL DEVELOPMENT IN ULTRA PRECISION MACHINING. JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, P. 1-12, ISSN: 1077-5463
- AGGOGERI, F., AMICI, C., PELLEGRINI, N., DUAL CONTROL FOR JERK-DRIVEN ROBOTICS IN REHABILITATIVE PLANAR APPLICATIONS, (2020) MICROMACHINES 2020, 11(2), 141-AGGOGERI, F., ADAMI
- AGGOGERI, F., PELLEGRINI, N., PIAGGESI, F., ADAMINI R., EXPERIMENTAL IDENTIFICATION OF THE DYNAMICS MODEL FOR CARTESIAN ROBOT, (2019) INTERNATIONAL JOURNAL OF MECHANICAL AND MECHATRONICS ENGINEERING, VOL. 19, PP. 52-57
- AGGOGERI, F., BORBONI, A., PELLEGRINI, N., ADAMINI R., DESIGN AND DEVELOPMENT OF A MECHANISM FOR LOWER LIMB MOVEMENT, (2019) INTERNATIONAL JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING AND ROBOTICS RESEARCH, VOL. 8, PP. 911-920
- TROCHIMCZUK, R., ŁUKASZEWICZ, A., MIKOŁAJCZYK, T., AGGOGERI, F., BORBONI, A., FINITE ELEMENT METHOD STIFFNESS ANALYSIS OF A NOVEL TELEMANIPULATOR FOR MINIMALLY INVASIVE SURGERY, (2019), SIMULATION, VOLUME 95, ISSUE 11, PP.1015-1025
- AGGOGERI, F., MIKOŁAJCZYK, T., O'KANE, J., ROBOTICS FOR REHABILITATION OF HAND MOVEMENT IN STROKE SURVIVORS, (2019), ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, VOLUME 11, ISSUE 4
- TIBONI, M., AGGOGERI, F., PELLEGRINI, N., PERANI, C.A., SMART MODULAR ARCHITECTURE FOR SUPERVISION AND MONITORING OF A 4.0 PRODUCTION PLANT, (2019) INTERNATIONAL JOURNAL OF AUTOMATION TECHNOLOGY VOLUME 13, ISSUE 2, PP. 310-318
- AGGOGERI, F., BORBONI, A., MERLO, A., PELLEGRINI, N., TIBONI, M., DESIGN OF A 3-DOFS PARALLEL ROBOTIC DEVICE FOR MINIATURIZED OBJECT MACHINING, (2019) MECHANISMS AND MACHINE SCIENCE, VOLUME 67, 2019, PP. 325-332
- AGGOGERI, F., PELLEGRINI, N., TAESI, C., TIBONI, M., DESIGN FOR RELIABILITY OF ROBOTIC SYSTEMS BASED ON THE PROGNOSTIC APPROACH, (2019) 23RD INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONICS TECHNOLOGY, ICMT 2019, ARTICLE NUMBER 8932106
- CERESOLI, F., AGGOGERI, F., AMICI, C., BORBONI, A., FAGLIA, R., PELLEGRINI, N., TIBONI, M., ANTONINI, M., FAUSTI, D., MOR, M., PETROGALLI, G., VERTUAN, A., DIFFERENTIAL SYSTEM FOR LIMB REHABILITATION, (2019), MECHANISMS AND MACHINE SCIENCE, VOLUME 65, 2019, PP.3-10
- MIKOŁAJCZYK, T., KŁODOWSKI, A., MIKOŁAJEWSKA, E., WALKOWIAK, P., BERJANO, P., VILLAFANE, J.H., AGGOGERI, F., BORBONI, A., FAUSTI, D., PETROGALLI, G., DESIGN AND CONTROL OF SYSTEM FOR ELBOW REHABILITATION: PRELIMINARY FINDINGS, (2018), ADVANCES IN CLINICAL AND EXPERIMENTAL MEDICINE OPEN ACCESS, VOL. 27 (12), PP. 1661-1669
- TIBONI, M., AGGOGERI, F., BUSSOLA, R., BORBONI, A., PERANI, C.A., PELLEGRINI, N., LOW-COST DESIGN SOLUTIONS FOR EDUCATIONAL ROBOTS, (2018), JOURNAL OF ROBOTICS AND MECHATRONICS, VOL. 30 (5), PP. 827-834
- REMINO, C., BARONIO, M., PELLEGRINI, N., AGGOGERI, F., ADAMINI, R., AUTOMATIC AND MANUAL DEVICES FOR CARDIOPULMONARY RESUSCITATION: A REVIEW, (2018) ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, VOL. 10(1) 1-14
- AGGOGERI, F., PELLEGRINI, N., MERLO, A., BORBONI, A., ADAMINI, R., TAESI, C., DESIGN OF DAMPED STRUCTURES TO INCREASE MACHINE TOOL DYNAMICAL PERFORMANCE, (2018), PROCEEDING OF ASME INTERNATIONAL MECHANICAL ENGINEERING CONGRESS AND EXPOSITION, PITTSBURGH, 9-15 NOVEMBER 2018
- AGGOGERI, F., BORBONI, A., STRANO, S., TERZO, M., EFFECTS OF DAC INTERPOLATION ON THE DYNAMICS OF A HIGH SPEED LINEAR ACTUATOR, 2018 14TH IEEE/ASME INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONIC AND EMBEDDED SYSTEMS AND APPLICATIONS, MESA 2018, AUGUST 2018, ARTICLE NUMBER 8449190
- ABAGNALE, C., AGGOGERI, F., BORBONI, A., STRANO, S., TERZO, M., DEAD-ZONE EFFECT ON THE PERFORMANCE OF STATE ESTIMATORS FOR HYDRAULIC ACTUATORS, (2017) MECCANICA, 52(9), PP. 2189-2199
- AGGOGERI, F., AVANZINI, A., BORBONI, A., PANDINI, S., A ROBOT GRIPPER IN POLYMERIC MATERIAL FOR SOLID MICRO-MESO PARTS, (2017) INTERNATIONAL JOURNAL OF AUTOMATION TECHNOLOGY, 11(2), PP. 311-321

<p>ULTERIORI INFORMAZIONI</p>	<ul style="list-style-type: none"> - AGGGERI, F., BORBONI, A., MERLO, A., PELLEGRINI, N., RICATTO, R., VIBRATION DAMPING ANALYSIS OF LIGHTWEIGHT STRUCTURES IN MACHINE TOOLS, (2017) MATERIALS, 10(3), 297 -AGGGERI, F., BORBONI, A., FAGLIA, R., MERLO, A., PELLEGRINI, N., A KINEMATIC MODEL TO COMPENSATE THE STRUCTURAL DEFORMATIONS IN MACHINE TOOLS USING FIBER BRAGG GRATING (FBG) SENSORS, (2017) APPLIED SCIENCES, 7(2),114 -ADAMINI, R., AGGGERI, F., BARONIO, M., BORBONI, A., GAL, E.D., PELLEGRINI, N., REMINO, C., (2017) CARDIOPULMONARY RESUSCITATION DEVICES: PRELIMINARY ANALYSIS. MECHANISMS AND MACHINE SCIENCE. VOLUME 49, 2018, PAGES 885-891. 26TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS IN ALPE-ADRIA-DANUBE REGION, RAAD 2017; TURIN, 21 - 23 JUNE 2017 -BORBONI, A., SERPELLONI, M., BORGHETTI, M., AMICI, C., AGGGERI, F., FAUSTI, D., ANTONINI, M., MOR, M., SARDINI, E., FAGLIA, R., (2017) HAND ROBOTIC REHABILITATION: FROM HOSPITAL TO HOME. MECHANISMS AND MACHINE SCIENCE. VOLUME 49, 2018, PAGES 877-884. 26TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS IN ALPE-ADRIA-DANUBE REGION, RAAD 2017; TURIN, 21 - 23 JUNE 2017 - AGGGERI, F., BORBONI, A., MERLO, A., PELLEGRINI, N., RICATTO, R., REAL-TIME PERFORMANCE OF MECHATRONIC PZT MODULE USING ACTIVE VIBRATION FEEDBACK CONTROL (2016) SENSOR, 16(10),1577 -AGGGERI, F., PELLEGRINI, N., ADAMINI, R., FUNCTIONAL DESIGN IN REHABILITATION: MODULAR MECHANISMS FOR ANKLE COMPLEX, APPLIED BIONICS AND BIOMECHANICS, VOLUME 16 (2016), ARTICLE ID 9707801 -BORBONI, A., MADDALENA M., RASTEGARPANAH A., SAADAT M., AGGGERI F., KINEMATIC PERFORMANCE ENHANCEMENT OF WHEELCHAIR-MOUNTED ROBOTIC ARM BY ADDING A LINEAR DRIVE (2016) IEEE INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON MEDICAL MEASUREMENTS AND APPLICATIONS; BENEVENTO, MAY 15-18 2016 -REINA, A., KOCSIS, Á., MERLO, A., NÉMETH, I., AGGGERI, F. (2016). MAINTENANCE DECISION SUPPORT FOR MANUFACTURING SYSTEMS BASED ON THE MINIMIZATION OF THE LIFE CYCLE COST. IN: PROCEA CIRP. VOL. 57, P. 674-679, ELSEVIER B.V.; STUTTGART, GERMANY, 2016 -AGGGERI, F., FAGLIA, R., MAZZOLA, M., MERLO, A. AUTOMATING THE SIMULATION OF SME PROCESSES THROUGH A DISCRETE EVENT PARAMETRIC MODEL (2015) INTERNATIONAL JOURNAL OF ENGINEERING BUSINESS MANAGEMENT, 7 (1), PP. 1-10 -BORBONI, A., AGGGERI, F., MERLO, A., PELLEGRINI, N., AMICI, C. PKM MECHATRONIC CLAMPING ADAPTIVE DEVICE (2015) INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, 12, ART. NO. 42 - AGGGERI, F., PELLEGRINI N., DESIGN AND EXPERIMENTAL VALIDATION OF A SHAPE MEMORY ALLOY ACTUATOR FOR LINEAR MOTORS (2015) APPLIED MECHANICS AND MATERIALS VOL. 783 (2015) PP 69-75. - AGGGERI, F., BORBONI, A., ADAMINI, R., FAGLIA R., (2015) A FUZZY LOGIC TO SOLVE THE ROBOTIC INVERSE KINEMATIC PROBLEM. APPLIED MECHANICS AND MATERIALS VOL. 772 PP 488-493; TISMANA ROMANIA, 27- 30 JUNE 2015 -F. AGGGERI (2014) LEAN THINKING TO CHANGE HEALTHCARE ORGANISATIONS: A CASE STUDY TO REDUCE WASTE AND REDESIGN SERVICES. EUROPEAN J. OF CROSS-CULTURAL COMPETENCE AND MANAGEMENT, VOL.3, N. 3/4, PP.196 – 211 -AGGGERI, F., BARBATO, G., GENTA, G., LEVI, R. STATISTICAL MODELING OF INDUSTRIAL PROCESS PARAMETERS (2015) PROCEA CIRP, 33, PP. 203-208. PROCEA CIRP VOLUME 33, 2015, PAGES 203-208. 9TH CIRP INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT COMPUTATION IN MANUFACTURING ENGINEERING, CIRP ICME 2014; CAPRI, ITALY; 23 - 25 JULY 2014 -BORBONI, A., AGGGERI, F., FAGLIA, R. FAST KINEMATIC MODEL OF A SEVEN-BAR LINKAGE WITH A SINGLE COMPLIANT LINK (2014) ASME 2014 12TH BIENNIAL CONFERENCE ON ENGINEERING SYSTEMS DESIGN AND ANALYSIS, ESDA 2014, 3; COPENHAGEN, 25-27 JUNE 2014
-------------------------------	--

Autorizzo il trattamento dei dati personali contenuti nel mio curriculum vitae in base art. 13 del D. Lgs. 196/2003 e all'art. 13 GDPR 679/16.

...a, 18 luglio 2022

PROF. FRANCESCO AGGGERI