

Curriculum Vitae attività scientifica e professionale Versione del curriculum vitae scientifico professionale, priva di dati personali e/o sensibili, redatta in modo da garantire la conformità del medesimo a quanto prescritto dall'art. 4 del Codice in materia di protezione dei dati personali e dell'Art. 26 D.Lgs 33/2013, al fine della pubblicazione in ottemperanza dell'Art. 15 del D.Lgs 33/2013

RODOLFO FAGLIA

ESPERIENZE LAVORATIVE

2000-ongoing **Professore ordinario ING-IND/13 (Meccanica Applicata alle Macchine) (Applied Mechanics)**

Dip. di Ingegneria Meccanica e Industriale – Università degli Studi di Brescia, via Branze 38, 25123 Italia, www.unibs.it

Da 2022-ongoing	Responsabile scientifico per UNIBS del progetto PNRR MOST (Mobilità sostenibile)
2021-2022	Presidente del Collegio docent di corso di Laurea Professionalizzante.
2020-2022	Prorettore con delega ai rapporti con l'industria e per l'innovazione
Dal 2019	Presidente del Comitato Tecnico Scientifico di Innex-hub (Brescia DIH)
Dal 2017	Presidente del Comitato Tecnico Scientifico del Centro per il trasferimento tecnologico CSMT (Brescia)
Dal 2017	Membro del Comitato Tecnico Scientifico dell'ITS riconosciuto da Regione Lombardia, Machina Lonati
2016-2020	Delegato del Rettore per l'innovazione ed il rapporto con l'industria
2011-2016	Membro del Senato Accademico dell'Università degli Studi di Brescia
2008-2012	Membro del Comitato Tecnico Scientifico del Centro per il trasferimento tecnologico CSMT (Brescia)
2006-2020	Direttore del Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale

1998-2000 **Professore Associato in Meccanica Applicata alle Macchine (ING-IND/13) presso l'Università degli Studi di Brescia**

Responsabile di Insegnamenti di Meccanica Applicata alle Macchine
Presidente del Collegio docent del Diploma Universitario in Ingegneria Meccanica

1992-1988 **Ricercatore in Meccanica Applicata alle Macchine (ING-IND/13) presso l'Università degli Studi di Brescia**

Responsabile di Insegnamenti di Meccanica Applicata alle Macchine
1993-1997 Membro del Consiglio di Amministrazione di UNIBS come rappresentante dei ricercatori

ISTRUZIONE

Dottorato di Meccanica Applicata

Università degli Studi di Brescia [1990-1992]

Titolo della tesi: "Simulazione e sperimentazione del comportamento dinamico di robot industriali".

Laurea in Ingegneria Meccanica

Università degli Studi di Brescia [1981 – 1986]

Titolo della tesi: "Strategie di movimentazione dei robot industriali: un approccio cinematico" (110 e LODE)

ABILITA'

LINGUE

Italiano

Inglese (buono)

Attività / competenze in ambito lavorativo

- **Attività di ricerca** su robotica industrial, dispositivi meccatronici, pianificazione del movimento, progettazione. Circa 200 pubblicazioni.
- **Attività di insegnamento:** corsi universitari di Meccanica Applicata , ITS, IFTS
- **Responsabile Scientifico (ultimi 10 anni)** per l'Università di Brescia di due progetti competitivi: REMS PROJECT (2015) Lombardy Region; SiMerion project (2018) Bando aggregazioni Regione Lombardia.
- **Responsabile Scientifico (Ultimi 10 anni)** for di più di 20 attività con aziende / enti del territorio di ricerca applicata
- **Inventore riconosciuto** in **5 brevetti** su sistemi meccanici e meccatronici
- **Socio fondatore di 2 Spin-off universitari**

Abilità organizzative e sociali

Attitudine alla direzione ed organizzazione di gruppi di lavoro, flessibilità, azione orientate al risultato, problem solving.

SELEZIONE DI PUBBLICAZIONI

1. Amici, C., Ragni, F., Piovanelli, B., Buraschi, R., Faglia, R., Negrini, S., Pollet, J. Quantitative analysis of voluntary movement and anticipatory postural adjustments: a functional approach (2021) Computer Methods in Biomechanics And Biomechanical Engineering, 24 (15), pp. 1660-1669.
2. Borboni, A., Faglia, R. Robust design of a shape memory actuator with slider and slot layout and passive cooling control (2018) Microsystem Technologies, 24 (3), pp. 1379-1389.
3. Aggogeri, 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 (Switzerland), 7 (2), art. no. 114.
4. Amici, C., Borboni, A., Faglia, R. A compliant PKM mesomanipulator: Kinematic and dynamic analyses (2010) Advances in Mechanical Engineering, 2010, art. no. 706023.
5. Borboni, A., Bussola, R., Faglia, R., Magnani, P.L., Menegolo, A. Movement optimization of a redundant serial robot for high-quality pipe cutting (2008) Journal of Mechanical Design, Transactions of the ASME, 130 (8), pp. 0823011-0823016.
6. Legnani, G., Faglia, R. Harmonic Drive Transmissions: The Effects Of Their Elasticity, Clearance And Irregularity On The Dynamic Behaviour Of An Actual Scara Robot (1992) Robotica, 10 (4), pp. 369-375.

In ottemperanza alla legge 679/2016 Parlamento Europeo 27 Aprile 2016, esprimo il mio consenso all'utilizzo dei dati presenti nel presente CV.

Brescia 30/06/2023

