

**FORMATO EUROPEO  
PER IL CURRICULUM  
VITAE**



**INFORMAZIONI PERSONALI**

Nome	<b>GIOVANNI LEGNANI</b>
Indirizzo	<b>DIP. INGEGNERIA MECCANICA E INDUSTRIALE, UNIVERSITÀ DI BRESCIA</b>
Telefono	<b>030 3715 425</b>
Fax	<b>030 3702 448</b>
E-mail	<a href="mailto:Giovanni.legnani@ing.unibs.it"><b>Giovanni.legnani@ing.unibs.it</b></a>
Nazionalità	Italiana
Data di nascita	18.01.1959

**ESPERIENZA LAVORATIVA**

- Date (da – a) 2000-tuttora
- Nome e indirizzo del datore di lavoro Università di Brescia, Dipartimento Ingegneria Meccanica e Industriale.  
Via Branze 38, 25123 Brescia
- Tipo di azienda o settore Università di Brescia
- Tipo di impiego Docente di prima fascia (prof. Ordinario)
- Principali mansioni e responsabilità Docente di Meccanica dei Robot, Meccanica dei Sorvosistemi, Biomeccanica, Simulation of Mechatronic Systems.  
Attività di ricerca in Robotica e Biomeccanica
  
- Date (da – a) 1992-2000
- Nome e indirizzo del datore di lavoro Università di Brescia, Dipartimento Ingegneria Meccanica e Industriale.  
Via Branze 38, 25123 Brescia
- Tipo di azienda o settore Università di Brescia
- Tipo di impiego Docente di seconda fascia (prof. Associato)
- Principali mansioni e responsabilità Docente di Meccanica dei robot, Meccanica Applicata, Azionamenti elettrici e attuatori.  
Attività di ricerca in Robotica e Biomeccanica
  
- Date (da – a) 1982-1992
- Nome e indirizzo del datore di lavoro Università di Brescia, Dipartimento Ingegneria Meccanica e Industriale.  
Via Branze 38, 25123 Brescia
- Tipo di azienda o settore Università di Brescia
- Tipo di impiego Ricercatore Universitario
- Principali mansioni e responsabilità Docente di Meccanica Applicata, Meccanica dei robot.  
Attività di ricerca in Robotica e Biomeccanica

**ISTRUZIONE E FORMAZIONE**

- Date (da – a) 1986

- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
    - Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
    - Qualifica conseguita
    - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)
  - Date (da – a)
  - Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
    - Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
    - Qualifica conseguita
    - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)
  - Date (da – a)
  - Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
    - Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
    - Qualifica conseguita
    - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)
- Politecnico di Milano
- Meccanica applicata, Robotica
- Dottore di ricerca in Meccanica Applicata
- Dottorato di ricerca
- 1977-1982
- Politecnico di Milano
- Elettronica, Informatica
- Laurea in ingegneria elettronica
- Laurea quinquennale
- 1972-1977
- Istituto Tecnico Industriale Magistri Cumacini - Como
- Elettrotecnica
- Perito tecnico industriale
- Scuola secondaria superiore

## **CAPACITÀ E COMPETENZE**

### **PERSONALI**

*Acquisite nel corso della vita e della carriera ma non necessariamente riconosciute da certificati e diplomi ufficiali.*

MADRELINGUA

**ITALIANO**

ALTRE LINGUE

### **Inglese**

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

ECCELLENTE

BUONO

BUONO

CAPACITÀ E COMPETENZE  
SCIENTIFICHE

Laurea (quinquennale) in Ingegneria Elettronica nel 1982 (Politecnico di Milano),  
Dottorato di Ricerca in Meccanica Applicata nel 1987 (Politecnico di Milano),  
Ricercatore Universitario in Meccanica Applicata nel 1986 presso l'Università di  
Brescia.  
Professore di Meccanica Applicata dal novembre 1992 presso l'Università di Brescia.  
Professore ordinario di Meccanica Applicata alle Macchine ING-IND/13 dal marzo  
2000 presso l'Università di Brescia.  
Coordinatore del Corso di dottorato di Ricerca in "Meccanica Applicata" fino al ciclo  
28 (Università di Brescia).  
Membro della giunta del Corso di Dottorato di Ricerca in "Ingegneria Meccanica e  
Industriale" dal ciclo di 30 (Università di Brescia).  
Referente per il corso di laurea in "Ingegneria dell'automazione industriale" per l'area  
di Ingegneria dell'Università di Brescia.  
Referente per il corso di laurea magistrale in "Ingegneria dell'automazione industriale"  
per l'area di Ingegneria dell'Università di Brescia.  
Responsabile del progetto di scambio e doppio titolo "Mechatronic Systems for  
Rehabilitation" con UPMC Université Pierre et Marie Curie di Parigi.

\* SOSTEGNO A STUDENTI E GIOVANI RICERCATORI (gennaio 2016)

-Relatore di 29 tesi di laurea dal 2003 prevalentemente in automazione industriale e in  
Ingegneria Meccanica.  
- Relatore di 76 tesi di laurea magistrale dal 2003 prevalentemente in automazione  
industriale e in Ingegneria Meccanica.  
- Relatore di 14 tesi di dottorato dal 2001 (ciclo 19) principalmente in Robotica e  
Biomeccanica.

\*INSEGNAMENTO

Egli è o è stato docente di diversi corsi universitari principalmente presso l'Università  
di Brescia, ma anche al Politecnico di Milano in: Robotica, Meccanica Applicata,  
Sistemi di Azionamento, Biomeccanica.

\* PROGETTI:

Ha partecipato ai seguenti programmi PRIN come coordinatore:  
-PRIN 2009 Micro Manipolazione e Assemblaggio MM & A (coordinatore nazionale)  
-PRIN 2004 Comportamento dinamico di manipolatori interagenti con l'ambiente  
(coordinatore locale)  
-PRIN 2001 Calibrazione di robot per applicazioni Mediche (coordinatore locale)  
-PRIN 1999 Calibrazione di robot per applicazioni Medicali (coordinatore locale)

E' stato responsabile scientifico per i seguenti progetti di ricerca industriale:

-Manipolabilità, analisi dinamica e generazione di traiettorie per un manipolatore  
industriale innovativo - Denso WAve Inc.  
-Cinematica, Dinamica, analisi funzionale, e sviluppo di controllo SW per  
avvolgimento di macchine avvolgitrici per molle - Bobbio srl.  
-Calibrazione cinematica di braccio di misura per l'industria delle scarpe - CNI srl.  
-Calibrazione cinematica di centri di lavoro a controllo numerico per l'industria del  
legno - HSD spa.  
-Sistemi e modelli per la biomeccanica di attività neuromuscolari adattate - Domus  
Salutis.  
-Analisi di prestazioni dinamiche di macchine per taglio laser - Ravasi Laser Systems  
srl.

\*Altri riconoscimenti

Vice-presidente SIRI, Associazione Italiana di Robotica e Automazione.  
Associato a ITIA-CNR Istituto di Tecnologie Industriali e Automazione del Consiglio  
Nazionale delle Ricerche, nel quadro dei progetti:  
SP.P03.008: Nuove Applicazioni di Microsistemi a componentistica Avanzata  
SP.P03.004, Macchine, robot e clienti servizi innovativi orientati, su tematiche inerenti  
robotica e micro-robotica.  
Membro del Comitato Esecutivo del Technical Group in Computer Simulation of ISB  
(Int. Society of Biomechanics) 1995-2003.

Visiting Researcher presso l'Università di W.Australia (Gleddon Fellowship) 11 luglio -  
11 settembre 1992 per calibrazione cinematica dei robot.

Attività presso ISIR-UPMC Institut des Systèmes et Intelligents de Robotique, per il  
progetto "sistemi mecatronici per la riabilitazione":

UPMC Université Pierre et Marie Curie - Visiting Professor - Novembre 2015

**CAPACITÀ E COMPETENZE  
RELAZIONALI**

*Vivere e lavorare con altre persone, in ambiente multiculturale, occupando posti in cui la comunicazione è importante e in situazioni in cui è essenziale lavorare in squadra (ad es. cultura e sport), ecc.*

Le attività svolte o in corso di svolgimento prevedono lavoro di gruppo richiedendo capacità di comunicazione, motivazione delle persone e comprensione dei problemi.

**CAPACITÀ E COMPETENZE  
ORGANIZZATIVE**

*Ad es. coordinamento e amministrazione di persone, progetti, bilanci; sul posto di lavoro, in attività di volontariato (ad es. cultura e sport), a casa, ecc.*

HA SVOLTO ATTIVITÀ DI COORDINAMENTO IN DIVERSI SETTORI, DALLA DIDATTICA ALLA RICERCA, COSTITUENDO GRUPPI DI LAVORO FINALIZZATI ALLO SVOLGIMENTO DEI COMPITI PREVISTI.

**CAPACITÀ E COMPETENZE  
TECNICHE**

*Con computer, attrezzature specifiche, macchinari, ecc.*

UTILIZZO DEI PIÙ COMUNI SOFTWARE QUALI WORD, EXCEL, POWERPOINT E SIMILI.  
PROGRAMMATORE IN LINGUAGGIO FORTRAN, C.

**CAPACITÀ E COMPETENZE  
ARTISTICHE**

*Musica, scrittura, disegno ecc.*

**ALTRE CAPACITÀ E COMPETENZE**

*Competenze non precedentemente indicate.*

**PATENTE O PATENTI**

Patente B per autovetture  
Patente e Licenza radioamatore – nominativo i2LHJ

**ULTERIORI INFORMAZIONI**

**ALLEGATI**

Elenco delle pubblicazioni

