

Curriculum



Nome Name:	FRANCESCO
Cognome Surname:	AGGOGERI

ORCID:	0000-0001-9414-3763
Scopus Author ID:	16416482700
WOS Author ID:	AAK-1503-2020
Sito WEB WEB site:	n.d.

POSIZIONE PROFESSIONALE ATTUALE / CURRENT PROFESSIONAL POSITION:

Posizione attuale Current position:	In Servizio
Qualifica Qualification:	Professore Associato (L. 240/10)
Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company:	Università degli Studi di BRESCIA
Nazione Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company Country:	ITA
Anno inizio Start Year:	2018
Anno fine End Year:	n.d.

PRECEDENTI ESPERIENZE LAVORATIVE (ULTIMI 10 ANNI) / PREVIOUS WORK EXPERIENCE (LAST 10 YEARS):

Qualifica Qualification:	Professore Associato (L. 240/10)
-----------------------------	----------------------------------

Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company	Università degli Studi di BRESCIA
Posizione Sede Lavorativi (indicare Nazione e Città) Workplace Location (specify Country and City):	Brescia, BS, Italia
Anno inizio Start Year:	2018
Anno fine End Year:	n.d.
Descrizione Description:	<p>Come Professore Associato di Meccanica Applicata alle Macchine (ING-IND/13) presso il Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale dell'università degli Studi di Brescia, il candidato si occupa principalmente di studi e ricerche nel campo della progettazione funzionale di sistemi mecatronici per la riduzione delle vibrazioni di macchine, dello sviluppo di sistemi robotizzati per la movimentazione di parti complesse, dello studio di modelli di diagnostica e prognostica di dispositivi mecatronici e dell'analisi di affidabilità e manutenibilità di sistemi. E' e è stato responsabile di progetti di ricerca nazionali (PRIN, FIRB) ed europei (H2020, FP7), e di collaborazioni con aziende ed enti ricerca. Attualmente, è docente dei corsi: Isole Robotizzate e Sistemi di Automazione - LM in Ingegneria dell'Automazione Industriale - Meccanica Avanzata - LM in Tecnologie Avanzate per la transizione ecologica in agricoltura - Meccanica Applicata LT in Sistemi Agricoli Sostenibili. Il candidato ha conseguito il Dottorato di Ricerca in Meccanica Applicata presso l'Università di Brescia. In particolare, è stato responsabile scientifico per l'Università di Brescia dei seguenti progetti di ricerca nazionali ed internazionali: Horizon 2020-767287 - PROGRAMS PROGNostics based Reliability Analysis for Maintenance, SEVENTH FRAMEWORK PROGRAMME NMP-2008-3.4-1. COPERNICO Cooperation Environment For Rapid Design prototyping and New Integration Concepts for Factory of the Future, 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. FIRB 2006 - Sistemi avanzati di manifattura per la lavorazione di prodotti miniaturizzati con processi combinati (Multitasking) flessibili. PRIN 2007 - Implementazione di tecniche di affidabilità e miglioramento in strutture sanitarie per la condivisione di metriche di performance e best practice. Il candidato è autore di pubblicazioni su riviste nazionali e internazionali (Scopus, WoS) e di memorie presentate a convegni internazionali. Svolge attività di responsabilità scientifica di assegnisti di ricerca, di supervisione di progetti di tesi e di dottorato sulle tematiche del gruppo. E' impegnato in attività di terza missione attraverso collaborazioni scientifiche con gruppi di ricerca accademici, associazioni e gruppi industriali nazionali e internazionali. Per l'Università di Brescia, è il referente dei piani studio del corso di laurea triennale e magistrale in Automazione Industriale.</p>

Qualifica Qualification:	Ricercatore confermato
Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company	Università degli Studi di BRESCIA
Posizione Sede Lavorativi (indicare Nazione e Città) Workplace Location (specify Country and City):	Brescia, BS, Italia
Anno inizio Start Year:	2009
Anno fine End Year:	2018
Descrizione Description:	<p>Come ricercatore universitario, il candidato ha svolto attività di ricerca nel campo della meccanica applicata, della progettazione funzionale di sistemi meccanici e mecatronici, della robotica assistiva e macchine per la riabilitazione e dello studio di strutture smorzanti per macchine operatrici ed automatiche. Su tali tematiche è stato responsabile scientifico per l'Università di Brescia di progetti di ricerca finanziati dalla Commissione Europea (Horizon 2020, Seventh Framework Programme), dal MIUR (PRIN, FIRB) e da aziende private, che lo hanno visto impegnato in collaborazioni con diversi partner a livello nazionale e internazionale (Cranfield University, Fraunhofer IPT, Tekniker, Westwind, Katholieke Universiteit Leuven, Swatch, WZL Aachen, University of Sheffield, Rolls Royce, University of Nottingham, Budapest University of Technology & Economics, Fraunhofer IPA, University of Huddersfield, University of Patras). È stato docente del corso di "Progettazione Meccanica Funzionale" corso di Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Automazione Industriale - Università di Brescia.</p>

Qualifica Qualification:	Ricercatore non confermato
Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company	Università degli Studi di BRESCIA
Posizione Sede Lavorativi (indicare Nazione e Città) Workplace Location (specify Country and City):	Brescia, BS, Italia
Anno inizio Start Year:	2006
Anno fine End Year:	2009
Descrizione Description:	<p>Come ricercatore universitario, il candidato ha focalizzato le sue attività di ricerca sullo studio di: sistemi mecatronici per il micro-posizionamento, strutture di macchine utensili termostabilizzate, sistemi di controllo e misurazione ed affidabilità di sistemi mecatronici. Gli studi gli hanno permesso di collaborare con diverse università a livello nazionale (Scuola Superiore Sant'Anna di Pisa, Politecnico di Milano, Politecnico di Torino, CNR) e a livello internazionale (University of Nottingham, University of Sheffield, Cranfield</p>

	University, Katholieke Universiteit Leuven). È stato docente del corso di Sistemi Integrati di Produzione - Laurea Specialistica in Ingegneria Meccanica- Università di Brescia.
--	--

LINGUE / LANGUAGES:

Lingua Language:	Italiano
Scrittura Writing:	madrelingua
Comunicazione Communication:	madrelingua

Lingua Language:	Inglese
Scrittura Writing:	B2
Comunicazione Communication:	B2

AREA/SETTORE SCIENTIFICO-DISCIPLINARE / AREA/SECTOR SCIENTIFIC-DISCIPLINARY

Area scientifico-disciplinare Area scientific-disciplinary:	Ingegneria industriale e dell'informazione
Area scientifico-disciplinare codice Area scientific-disciplinary code:	09
Settore scientifico-disciplinare codice Sector scientific-disciplinary code:	-Meccanica applicata alle macchine
Settore scientifico-disciplinare codice Sector scientific-disciplinary code:	-IIND-02/A

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI SCIENTIFICI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 10 PUBBLICAZIONI) / DESCRIPTION OF THE MAIN SCIENTIFIC RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 10 PUBLICATIONS):

Descrizione Description:	<i>I principali risultati scientifici del candidato riguardano la valorizzazione delle ricerche e degli studi sulle tematiche seguite. In particolare, le ricerche su sistemi mecatronici intelligenti integrabili in macchine operative hanno permesso al candidato di essere inventore di un brevetto nazionale poi esteso a livello europeo relativo ad un dispositivo innovativo per lo smorzamento delle vibrazioni indotte dalle lavorazioni. Altresì, il candidato ha fondato nel 2024 lo spin-off universitario E-DEAS Srl, (riconosciuto dall'Università degli Studi di Brescia) che sviluppa</i>
-----------------------------	--

	<p><i>prototipi ed algoritmi per predire e compensare le problematiche operative delle macchine utensili. Il candidato si è attivato per ottenere fondi e finanziamenti pubblici e privati per sostenere le ricerche sia in termini di personale che di attrezzature. Le ricerche relative allo studio di modelli di diagnostica e prognostica di sistemi meccanici sono state premiate con un finanziamento (400k €) da parte della commissione europea nell'ambito del programma H2020. Il contributo ha permesso di evolvere gli studi, sviluppando innovativi algoritmi per la predizione dell'affidabilità, nonché di collaborare in un consorzio internazionale costituito da aziende, centri di ricerca ed aziende. Negli ultimi dieci anni il candidato è stato responsabile di diversi contratti di ricerca e consulenza (terza missione) tra il Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale dell'Università di Brescia e aziende private che operano nel campo della meccanica, della robotica, dell'automotive, dell'elettronica e del medical device. Il candidato è stato tra i fondatori, ed attualmente è membro del comitato scientifico, dell'Osservatorio Bric - Osservatorio della Robotica e dell'Automazione della Provincia di Brescia - Università di Brescia - che porta avanti iniziative e ricerche sulla diffusione dei robot e dei sistemi di automazione. È autore di diverse pubblicazioni indicizzate sui principali database, che dimostrano l'innovatività dei risultati di ricerca ottenuti sugli argomenti di ricerca. Ha partecipato come relatore a diverse conferenze in ambito nazionale ed internazionale. È nell'editorial board di riviste internazionali. È stato valutatore di proposte di ricerca per il CINECA ed il MIUR. La maturità e l'innovatività dei risultati ottenuti sono dimostrate dall'ottenimento da parte del candidato dell'Abilitazione a Professore di II fascia e successivamente a quella di Professore di I fascia (ASN - MIUR).</i></p>
--	--

PUBBLICAZIONI / PUBLICATIONS:

Anno della pubblicazione Year of publication:	2020
Citazione Citation:	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, ISSN: 0094-114X, doi: 10.1016/j.mechmachtheory.2019.103652
Anno della pubblicazione Year of publication:	2020
Citazione Citation:	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: 0957-4158, doi: 10.1016/j.mechatronics.2020.102436

Anno della pubblicazione Year of publication:	2019
Citazione Citation:	Trochimczuk, Roman, Łukaszewicz, Andrzej, Mikołajczyk, Tadeusz, Aggogeri, Francesco, Borboni, Alberto (2019). Finite element method stiffness analysis of a novel telemanipulator for minimally invasive surgery. SIMULATION, ISSN: 0037-5497, doi: 10.1177/0037549719835920

Anno della pubblicazione Year of publication:	2017
Citazione Citation:	Abagnale, Carmelina, AGGOGERI, Francesco, BORBONI, Alberto, Strano, Salvatore, Terzo, Mario (2017). Dead-zone effect on the performance of state estimators for hydraulic actuators. MECCANICA, vol. 52, p. 2189-2199, ISSN: 0025-6455, doi: 10.1007/s11012-016-0563-3

Anno della pubblicazione Year of publication:	2021
Citazione Citation:	Aggogeri F., Merlo A., Pellegrini N. (2021). Active vibration control development in ultra-precision machining. JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, p. 1-12, ISSN: 1077-5463, doi: 10.1177/1077546320933477

Anno della pubblicazione Year of publication:	2024
Citazione Citation:	Aggogeri F., Pellegrini N. (2024). 6-DOFs Robot Placement Based on the Multi-Criteria Procedure for Industrial Applications. ROBOTICS, vol. 13, ISSN: 2218-6581, doi: 10.3390/robotics13100153

Anno della pubblicazione Year of publication:	2017
Citazione Citation:	AGGOGERI, Francesco, BORBONI, Alberto, Merlo, Angelo, PELLEGRINI, Nicola, Ricatto, Raffaele (2017). Vibration Damping Analysis of Lightweight Structures in Machine Tools. MATERIALS, vol. 10, p. 1-15, ISSN: 1996-1944, doi: doi:10.3390/ma10030297

Anno della pubblicazione Year of publication:	2021
Citazione Citation:	Aggogeri F., Pellegrini N., Tagliani F. L. (2021). Extended pkm fixturing system for micro-positioning and vibration rejection in machining application. SENSORS, vol. 21, ISSN: 1424-8220, doi: 10.3390/s21227739

Anno della pubblicazione Year of publication:	2024
Citazione Citation:	Francesco Aggogeri, Nicola Pellegrini, Claudio Taesi (2024). Towards Industrial Robots' Maturity: An Italian Case Study. ROBOTICS, ISSN: 2218-6581, doi: 10.3390/robotics13030042

Anno della pubblicazione Year of publication:	2017
Citazione Citation:	AGGOGERI, Francesco, AVANZINI, Andrea, BORBONI, Alberto, PANDINI, Stefano (2017). A Robot Gripper in Polymeric Material for Solid Micro-Meso Parts. INTERNATIONAL JOURNAL OF AUTOMATION TECHNOLOGY, vol. 11, p. 311-321, ISSN: 1881-7629, doi: 10.20965/ijat.2017.p0311

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI PROGETTI DI RICERCA E PREMI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 10 RISULTATI, INCLUDENDO, A TITOLO DI ESEMPIO, PRINCIPAL INVESTIGATOR O COORDINATORE LOCALE DI PROGETTI DI RICERCA COMPETITIVI NAZIONALI O INTERNAZIONALI, SIGNIFICATIVI PREMI CONSEGUITI PER LA PROPRIA ATTIVITÀ DI RICERCA)/ DESCRIPTION OF THE MAIN RESEARCH PROJECTS AND AWARDS AWARDED IN THE LAST 10 YEARS (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 10 ACHIEVEMENTS, INCLUDING, FOR EXAMPLE, PRINCIPAL INVESTIGATOR OR LOCAL COORDINATOR OF NATIONAL OR INTERNATIONAL COMPETITIVE RESEARCH PROJECTS, SIGNIFICANT AWARDS AWARDED FOR YOUR RESEARCH ACTIVITY):

Descrizione Description:	<p><i>Negli ultimi 10 anni, i principali progetti di ricerca seguiti dal candidato riguardano la progettazione funzionale di sistemi mecatronici per la riduzione delle vibrazioni di macchine, lo sviluppo di sistemi robotizzati per la movimentazione di parti complesse, lo studio di modelli di diagnostica e prognostica di dispositivi mecatronici, l'analisi di affidabilità e manutenibilità di sistemi e lo sviluppo di strutture I progetti hanno portato all'ottenimento di finanziamenti da parte della commissione europea (H2020), da aziende private (terza missione), l'ottenimento di un brevetto nazionale con estensione europea, l'apertura di uno spin-off universitario e la valorizzazione dei risultati attraverso pubblicazioni indicizzate e partecipazioni a convegni. Le attività di ricerca si focalizzano su diversi argomenti inerenti al settore scientifico disciplinare ING-IND/13, richiamati di seguito. Progettazione funzionale e sviluppo di sistemi meccanici e mecatronici, integrabili in macchine operatrici con lo scopo di incrementarne le prestazioni e la modularità. La ricerca vuole affrontare differenti problematiche relative alla precisione delle lavorazioni e delle movimentazioni della macchina, quali la presenza di vibrazioni. In particolare, sono stati sviluppati dei dispositivi capaci di controllare attivamente e smorzare le vibrazioni indotte dal processo. Studio di modelli di diagnostica e prognostica di sistemi meccanici: la ricerca si basa sui paradigmi</i></p>
-----------------------------	---

	<p>dell'Industria 4.0, focalizzandosi sullo studio funzionale di sistemi robotizzati e macchinari, attraverso anche l'impiego di sensori e dati, e la possibilità di scambiare informazioni tra sistemi. L'obiettivo è di identificare i parametri funzionali ed i sensori maggiormente idonei per lo sviluppo di modelli e algoritmi di diagnostica e prognostica. Le attività di ricerca si rivolgono anche a definire di nuovi metodi di progettazione, che includano strategie di raccolta e condivisione dei dati, con lo scopo di ottenere informazioni utili per le fasi decisionali (i.e. manutenzione) dei sistemi. La ricerca è stata anche supportata dalla Commissione Europea che ha finanziato nell'ambito del programma Horizon 2020 il progetto di ricerca PROGRAMS con 5 milioni di euro. Il progetto ha coinvolto - oltre al Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale dell'Università di Brescia - dodici partner tra Università, Centri di ricerca e aziende, di cinque Paesi diversi (Italia, Germania, Spagna, Grecia, Ungheria). Studio di strutture smorzanti: le attività di ricerca hanno l'obiettivo di studiare strutture smorzanti per macchine operatrici. Sono in fase di studio delle particolari strutture (mobili e fisse) realizzate con specifici materiali (schiume metalliche, CFRP, cementi polimerici) che possano migliorare le proprietà dinamiche delle macchine.</p>
--	---

<p>Descrizione Description:</p>	<p>Responsabile scientifico per l'Università di Brescia del progetto di ricerca europeo: Horizon 2020-767287 - PROGRAMS PROgnostics based Reliability Analysis for Maintenance. Il progetto ha avuto l'obiettivo di studiare la funzionalità di robot industriali e macchine operatrici al fine di incrementarne le prestazioni in termini di affidabilità e disponibilità, attraverso modelli di diagnostica e prognostica.</p>
-------------------------------------	--

<p>Descrizione Description:</p>	<p>Responsabile scientifico per l'Università di Brescia del progetto di ricerca europeo: 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 ha avuto lo scopo di progettare e sviluppare un ambiente virtuale che integrasse in un'unica piattaforma metodologie, strumenti, software ed informazioni per modellare sistemi meccanici e macchinari di un'azienda</p>
-------------------------------------	---

<p>Descrizione Description:</p>	<p>Responsabile scientifico per l'Università di Brescia del progetto di ricerca europeo: 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 avuto l'obiettivo di studiare e sviluppare sistemi meccatronici e strutture smorzanti per il contenimento delle vibrazioni di macchine Ultra High Precision</p>
-------------------------------------	---

<p>Descrizione</p>	<p>Responsabile scientifico per l'Università di</p>
--------------------	---

Description:	Brescia del progetto di ricerca nazionale PRIN 2007 - Implementazione di tecniche di affidabilità e miglioramento in strutture sanitarie per la condivisione di metriche di performance e best practice.
--------------	--

Descrizione Description:	Responsabile scientifico per l'Università di Brescia del progetto di ricerca nazionale: FIRB 2006 - Sistemi avanzati di manifattura per la lavorazione di prodotti miniaturizzati con processi combinati (Multitasking) flessibili. Lo scopo del progetto è stato di sviluppare strutture per lo smorzamento delle vibrazioni di macchine operative.
-----------------------------	--

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI IN TERMINI DI SVILUPPO DI RETI E RELAZIONI SCIENTIFICHE NAZIONALI E INTERNAZIONALI (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 5 RISULTATI, INCLUDENDO, A TITOLO DI ESEMPIO, PARTECIPAZIONE O ORGANIZZAZIONE DI CONVEGNI NAZIONALI E INTERNAZIONALI; CONTRIBUTI A CONSORZI DI RICERCA) / DESCRIPTION OF THE MAIN RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS IN TERMS OF DEVELOPMENT OF NATIONAL AND INTERNATIONAL SCIENTIFIC NETWORKS AND RELATIONS (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 5 RESULTS, INCLUDING, FOR EXAMPLE, PARTICIPATION OR ORGANIZATION OF NATIONAL AND INTERNATIONAL CONFERENCES; CONTRIBUTIONS TO RESEARCH CONSORTIA):

Descrizione Description:	<i>Negli ultimi dieci anni, il candidato si è attivato per sviluppare reti e collaborazioni a livello nazionale ed internazionale. In particolare, il candidato è coinvolto in attività di ricerca e di stesura di proposte di ricerca internazionali in collaborazione con Università, Enti ed aziende europee, tra le quali: Cranfield University (UK), Fraunhofer IPT (DE), Tekniker (E), Westwind(UK), Katholieke Universiteit Leuven (B), WZL Aachen (DE), University of Sheffield (UK), University of Nottingham (UK), Budapest University of Technology & Economics (H), Fraunhofer IPA (DE), University of Huddersfield(UK), University of Patras (GR), University of Technology and Life Science of Bydgoszcz (PL). La collaborazione ha portato alla sottomissione di diverse domande di finanziamento con l'approvazione del progetto Programs (H2020) di cui il candidato è ed è stato il responsabile scientifico per l'Università di Brescia. Per sostenere i rapporti di collaborazione internazionale, il candidato ha promosso l'invito del Prof. O'Kane (Northumbria University), in qualità di visiting Professor presso il nostro ateneo. Con il Prof. O'Kane e il Prof. Mikolajczyk (University of Technology and Life Science of Bydgoszcz) il candidato è stato editor della Special Issue "Advances in Rehabilitation Engineering with Robotics and Mechatronic Devices" sulla rivista indicizzata Advances in</i>
-----------------------------	--

	<i>Mechanical Engineering</i>
Descrizione Description:	Relatore al convegno: ASME International Mechanical Engineering Congress and Exposition, IMECE 2018, Pittsburgh (US) 9-15 novembre 2018 con il lavoro dal titolo "Design of damped structures to increase machine tool dynamical performance"
Descrizione Description:	Relatore al convegno: 23rd International Conference on Mechatronics Technology, ICMT 2019, Salerno (Italy) 23-26 ottobre 2019 con il lavoro dal titolo "Design for Reliability of Robotic Systems Based on the Prognostic Approach"
Descrizione Description:	Relatore al convegno: 30th European Conference on Operational Research, EURO 2019, 23-26 June 2019, Dublin (Ireland) con il lavoro dal titolo " Robot Prognostics based on reliability analysis and RUL estimation using an iterative methodology"
Descrizione Description:	Membro del Technical Committee nell'organizzazione dei convegni: International Conference on Advances in Sensors, Actuators, Metering and Sensing - ALLSENSORS dal 2019 al 2025, in diverse sedi europee
Descrizione Description:	General Chair delle conferenze internazionali indicizzate Scopus - International Symposium on Advances in Informatics, Electronics and Education, ISAIEE 2020-2021-2022

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI IN TERMINI DI SUPPORTO ALLA COMUNITÀ SCIENTIFICA (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 5 RISULTATI, INCLUDENDO, A TITOLO DI ESEMPIO, RESPONSABILITÀ DI DIREZIONE DI COMITATI EDITORIALI; INCARICHI DI VALUTAZIONE DELLA RICERCA PRESSO ISTITUZIONI NAZIONALI O INTERNAZIONALI; RESPONSABILITÀ ISTITUZIONALI ALL'INTERNO DELL'ISTITUZIONE DI APPARTENENZA O DI ALTRE ISTITUZIONI) / DESCRIPTION OF THE MAIN RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS IN TERMS OF SUPPORT TO THE SCIENTIFIC COMMUNITY (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 5 RESULTS, INCLUDING, FOR EXAMPLE, MANAGEMENT RESPONSIBILITIES OF EDITORIAL COMMITTEES; RESEARCH EVALUATION ROLES AT NATIONAL OR INTERNATIONAL INSTITUTIONS; INSTITUTIONAL RESPONSIBILITIES WITHIN THE INSTITUTION OF AFFILIATION OR OTHER INSTITUTIONS):

Descrizione Description:	<i>Il candidato ha svolto attività di supporto alla comunità scientifica in qualità di membro dell'editorial board di riviste scientifiche internazionali, promuovendo nuovi topics e special issue e valutando l'approvazione all'eventuale pubblicazione dei paper sottomessi. Altresi ha portato avanti attività di valutazione di progetti di ricerca sottoposti a enti nazionali (MIUR e CINECA). È stato anche coinvolto in qualità di project officer nell'analisi dei risultati di progetti di ricerca finanziati per valutarne i risultati, l'impatto e gli aspetti economico finanziari. Nella propria Istituzione il candidato è stato tra i fondatori, ed attualmente è membro del comitato scientifico, dell'Osservatorio Bric - Osservatorio della Robotica e dell'Automazione della Provincia di Brescia - Università di Brescia - che porta avanti iniziative e ricerche sulla diffusione dei robot e dei sistemi di automazione. È anche referente dei piani studio del corso di laurea triennale e magistrale in Ingegneria dell'Automazione Industriale.</i>
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Membro dell'Editorial Board della rivista "Sensors" - Multidisciplinary Digital Publishing Institute (MDPI) - indicizzata Scopus e WoS
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Membro dell'Editorial Board della rivista "Mathematical Problems in Engineering" - Hindawi - indicizzata Scopus
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Membro dell'Editorial Board della rivista "Technologies" - Multidisciplinary Digital Publishing Institute (MDPI) - indicizzata Scopus
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Revisore delle proposte per il bando PRIN 2020 (valutazione progetti)
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Revisore delle proposte per il bando FISR2020 Covid-19 (valutazione progetti)
-----------------------------	---

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI IN TERMINI VALORIZZAZIONE DELLE CONOSCENZE (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 3 RISULTATI, RELATIVI ALLA PARTECIPAZIONE DEL CANDIDATO ALLE ATTIVITÀ DI VALORIZZAZIONE DELLE CONOSCENZE) / DESCRIPTION OF THE MAIN RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS IN TERMS OF KNOWLEDGE VALORIZATION (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 3 RESULTS, RELATING TO THE CANDIDATE'S PARTICIPATION IN KNOWLEDGE VALORIZATION ACTIVITIES):

Descrizione Description:	<i>Negli ultimi dieci anni, il candidato ha svolto attività di valorizzazione delle conoscenze attraverso il deposito di domande di brevetto dei risultati di ricerca e la possibilità di trasferire la conoscenza tecnologica con la fondazione di uno spin-off universitario. In particolare, i risultati delle ricerche su sistemi meccatronici intelligenti integrabili in macchine operative hanno permesso al candidato di essere inventore di un brevetto nazionale ed europeo relativo ad un dispositivo innovativo per lo smorzamento delle vibrazioni indotte dalle lavorazioni. Altresì, il candidato ha fondato nel 2024 lo spin-off universitario E-DEAS Srl, riconosciuto dall'Università degli Studi di Brescia - che sviluppa prototipi ed algoritmi per predire e compensare le problematiche operative delle macchine utensili. Il candidato si è altresì attivato a divulgare i risultati delle ricerche attraverso pubblicazioni e convegni.</i>
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Co-fondatore dello spin-off universitario "Edeas Srl" - riconosciuto dall'Università degli Studi di Brescia che sviluppa prototipi ed algoritmi per predire e compensare le problematiche operative delle macchine utensili e di impianti industriali.
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Inventore del brevetto Nazionale n°102018000006811 dal titolo: "Dispositivo per il controllo attivo di vibrazioni in particolare di vibrazioni generate da lavorazioni meccaniche" - Titolare "Università degli Studi Brescia" 29-6-2018
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Inventore del brevetto Europeo n°EP19183195.7-1016 dal titolo: "Device for actively controlling vibrations in a machine tool" - Titolare "Università degli Studi Brescia" 31-8-2022
-----------------------------	---

Informazioni aggiornate alla data di candidatura 21-05-2025

FRANCESCO AGGGERI

Il presente curriculum costituisce allegato e parte integrante dell'incarico sottoscritto