



prof. Marco Ceccarelli
LARM2: Laboratory of Robot Mechatronics
Dip. di Ingegneria Industriale – Università di Roma Tor Vergata
Viale del Politecnico 1, 00133 Roma
Marco.ceccarelli@uniroma2.it
Cellulare: 333-4479314

Marco Ceccarelli è professore ordinario di Meccanica applicata alle macchine presso l'Università di Roma Tor Vergata. Nato nel 1958, si è laureato con lode nel 1982 presso l'Università 'La Sapienza di Roma dove ha anche conseguito il titolo di Dottore di Ricerca in Meccanica Applicata nel 1987. Nel 1987 è stato visiting scholar presso la Stanford University, USA e nel 1990 ha ottenuto una borsa di studio CNR-NATO come visiting professor presso il Politecnico di Valencia, Spagna. Dal 1990 insegna corsi di Meccanica dei robot e Meccanica applicata alle macchine, anche in lingua inglese. Dal 1996 al 2018 è stato responsabile scientifico del LARM: Laboratorio di Robotica e Meccatronica presso l'Università di Cassino e dal 2019 è direttore del LARM2 Laboratory of Robot Mechatronics del Dipartimento di Ingegneria Industriale dell'Università di Roma Tor Vergata. E' fellow ASME (The American Society of Mechanical Engineers), e socio di GMA (Gruppo Italiano di Meccanica applicata alle macchine), AEIM (Spanish Society of Mechanical Engineers), IFToMM Italy (Italian Association of MMS), IEEE (the Institute of Electrical and Electronics Engineers), FeIbIM (Iberoamerican Federation for Mechanical Engineering) e IFAC (int. Federation of Automatic Control). Dal 1998 al 2004 è stato presidente della Commissione IFToMM per la Storia della Scienza delle Macchine e dei Meccanismi ed attualmente ne è ancora membro. Dal 1999 è membro della Commissione tecnica IFToMM per la Robotica e Meccatronica. Fino al 2008 è stato anche membro della Commissione tecnica IFToMM per la Cinematica Computazionale. Dal 2005 al 2015 è stato presidente della Commissione FeIbIM per la Meccatronica. Dal 2002 è Presidente fondatore della Commissione scientifica per il MUSME, IFToMM-FeIbIM International Conference on Mechatronics and Multibody Systems e dal 2009 del MEDER, IFToMM International Conference on Mechanism Design for Robots. È membro di commissioni scientifiche per numerosi congressi internazionale, come RAAD, ROMANSY, SYROM, ISRM, AMMS. È stato associate editor per la rivista Mechanism and Machine Theory nel 2005-06. È associate editor per le riviste Advanced Robotic Systems (editor-in-chief per Service Robotics), MDPI Machines, MDPI Robotics, Chinese Journal of Mechanical Engineering, Frontiers of Mechanical Engineering, e molte altre. Ha svolto e svolge attività di revisore per numerose riviste scientifiche internazionali e per congressi internazionali. È revisore di progetti di ricerca in programmi nazionali ed internazionali. È valutatore AVA dell'ANVUR ed è stato membro CEV per l'esercizio VQR 2015-2016.

È stato invitato presso istituzioni in molti paesi ed ha tenuto lezioni, corsi e conferenze ad invito in numerosi paesi, anche come visiting professor per brevi e lunghi periodi, come per esempio alla Waseda University di Tokyo, all'università di Lima, alla McGill University di Montreal, al Beijing Institute of Technologies di Pechino, e all'Instituto Nacional de Ingeniera di Città del Messico. Ha svolto attività di consulenza scientifica presso aziende su problematiche relative all'automazione e la robotica. Ha svolto attività di Organizzatore di congressi svolti presso l'Università di Cassino: HMM2000 e HMM2004, International Symposium on History of Machines and Mechanisms; RAAD1997 e RAAD2004, International Workshop on Robotics in Alpe-Adria Danube Region;

CK2005, IFToMM International Workshop on Computational Kinematics. Co-fondatore di EUCOMES, the European Conference on Mechanism Science, ha organizzato a Cassino il secondo evento nel 2008. Ha svolto attività di Co-Organizzatore dei congressi MUSME in 2002 in Mexico City, in 2005 in Uberlandia, Brazil, nel 2008 in San Juan, Argentina, nel 2011 a Valencia, Spagna e nel 2014 a Huatulco in Messico. Ha svolto attività di Editor scientifico per i predetti Congressi ed in particolare gli atti di HMM2000, 2004, 2008, 2012, 2016 e 2018 sono stati pubblicati dalla Kluwer/Springer. È editor scientifico della collana History on Mechanism and Machine Science e della collana Mechanism and Machine Science, pubblicate dalla Springer. Ha scritto il libro 'Fundamentals of Mechanics of Robotic Manipulation' pubblicato da Kluwer/Springer nel 2004. Nel 2008 ha curato come editor 'Robot Manipulators' pubblicato da I-Tech Education Publishing KG in Vienna e nel 2012 'Service Robots and Robotics' pubblicato da IGI-Global. Con il prof Carlos Lopez-Cajùn ha scritto il libro 'Mecanismos –Fundamentos cinematicos para el diseno y optimizacion de maquinaria' pubblicato da Trillas Publisher in Mexico nel 2008 con terza edizione nel 2015. Nel novembre 2003 ha ricevuto la Laurea Honoris Causa in Meccatronica dalla UNI, Universidad Nacional di Lima, Perù; nel maggio 2009 dal Politecnico di Kursk, Russia, ha ricevuto la Laurea Honoris Causa in Ingegneria; in ottobre 2009 ha ricevuto il titolo di dottore di ricerca Honoris Causa in ingegneria meccanica dal Politecnico di Brasov, Romania; in aprile 2010 ha ricevuto il titolo di dottore di ricerca Honoris Causa in ingegneria meccanica dall'Università di Craiova, Romania, come riconoscimento della sua carriera accademica e scientifica. Ha ricevuto il premio 2010 Engineer-Historian Award of the American Society of Mechanical Engineers (ASME) alla carriera con particolare riferimento alle sue attività in tema di storia dell'ingegneria meccanica. Dal 2001 al 2006 è stato Coordinatore della Commissione Ricerca del GMA, Gruppo Italiano di Meccanica applicata alle macchine. Dal 2004 al 2007 è stato Segretario Generale della IFToMM the International Federation for the Promotion of Machine and Mechanism Science. È stato eletto Presidente della IFToMM the International Federation for the Promotion of Machine and Mechanism Science per il periodo 2008-2011 ed ancora per 2016-2019.

Svolge attività di scambio internazionale di studenti e docenti in programmi europei (non solo Erasmus) e extraeuropei con numerose università. È stato relatore di più di 100 tesi di laurea triennale e magistrale e più di 25 tesi di dottorato, anche di studenti stranieri, in alcuni casi con accordi per doppio titolo.

I suoi interessi scientifici sono rivolti agli aspetti della Teoria e Progettazione dei Meccanismi e della Meccanica dei robot. Particolari argomenti di suo interesse sono: analisi e progettazione dello spazio di lavoro e della manipolazione; progettazione di robot e strutture robotiche; progettazione di manipolatori ed organi di presa; meccanica della presa; storia della meccanica, progettazione di meccanismi per sistemi di servizio e di automazioni. Ha pubblicato come autore o co-autore più di ottocento articoli in atti di congressi o in riviste scientifiche a diffusione nazionale ed internazionale. È stato editore o co-editor di venticinque libri ed autore o coautore di quattro altri libri monografici. L'impatto delle sue pubblicazioni è valutato da H= 26 in Scopus con più di 3000 citazioni.

Per maggiori informazioni si veda la web page: LARM2 webpage: <http://larmlaboratory.net>