



DITEN

Dipartimento di Ingegneria Navale, Elettrica, Elettronica e delle Telecomunicazioni
Scuola Politecnica, Università degli Studi di Genova

Corsi di Studio in Ingegneria Elettrica

Matteo Zoppi

Qualifica: Professore Associato, tempo pieno

Settore Scientifico-Disciplinare: ING-IND/13

Indirizzo: Via Opera Pia, 15a

Telefono: +39 010 353 2837 Fax: +39 010 353 2298

E-mail: matteo.zoppi@unige.it

Ambiti di insegnamento e ricerca

Robotica, Automazione, Progettazione, Teoria dei meccanismi, Meccanica applicata

Breve Curriculum Vitae

Nato a Genova il 2 agosto 1976. Laureato in Ingegneria Meccanica presso l'Università degli Studi di Genova nel 2000. Dottore di ricerca in Robotica nel 2003. Professore Universitario di II fascia da fine 2014 presso il Dipartimento di Ingegneria Meccanica della Università di Genova.

Nei recenti anni accademici, è stato titolare degli insegnamenti di:

- Progettazione meccanica funzionale
- Modellazione dei sistemi meccanici
- Mechanical design methods in robotics
- Advanced modelling and simulation of mechanical systems

L'attività scientifica del Prof. Matteo Zoppi è attualmente rivolta ai seguenti settori:

- Metodi di sintesi e analisi di meccanismi per la robotica
- Screw theory in robotica
- Progettazione e sviluppo di sistemi robotici e di automazione

Responsabile Scientifico. FP7-SEC-2011.1.3-3: **Toolbox Implementation for Removal of Anti-personnel Mines, Submunitions and UXO**. FP7-ICT-2011-7: **Clothes Perception and Manipulation**. Coordinatore e responsabile scientifico. Mi.S.E.-ICE-RUI 2008: **LOCOSTRA - Minitratore a basso costo per supporto di operazioni di sminamento umanitario**. Key person per UNIGE. FP7-Transport-285055: **Freight Urban RoBOTic vehicle (FURBOT)**. FP7-FoF.NMP-285189: **AUTOnomous co-operative machines for highly RECONfigurable assembly operations of the future (AUTORECON)**. FP7-SST-23376: **Personal Intelligent City Accessible Vehicle System (PICAV)**. FP7-NMP-214678: **Self Reconfigurable Intelligent Swarm Fixtures (SwarmtFIX)**. FP6-NMP-515810: **Leadership for European apparel production from research along original guidelines (LEAPFROG IP)**. FP6-Cooperative Research 16842: **A remotely controlled autonomous walking and climbing robot for faster and safer landslide monitoring, slope stability analysis and consolidation (SAFERDRILL)**. FP6-EVK4-CT-2002-30012: **Development of a cost-effective solution for the safe and definitive remediation of the European landfills which present the danger for the leachate to pollute the waterbed (MICRODRAINAGE)**.

Pubblicazioni significative

1. Shengnan Lu, D. Zlatanov, M. Zoppi, Z. Ahamad, and R. Molfino. Design and testing of a novel stepless lockable joint for use in reconfigurable fixtures. In Proc. of the ASME 2014 Int. Design Eng. Technical Conf. and Computers and Information in Eng. Conf., pages 1–8, Buffalo, NY, USA, August 17-20 2014.
 2. D. Zlatanov, M. Zoppi, and R. Molfino. Constraint and singularity analysis of the exechon tripod. In ASME Int. Design Eng. Tech. Conf. & Computers and Information in Eng. Conf., pages DETC 71184–DETC 71184, Chicago, USA, August 2012.
 3. P. Fanghella. A Computational Approach for the Evaluation of Single d.o.f. Planetary Gear Efficiency. pp.367-374. In Computational kinematics - ISBN:3642019463, 2009
 4. M. Zoppi, P. Trifiletti, and R. Molfino. Dispositivo endoscopico stereoscopico richiudibile con regolazione continua della convergenza. Italian Patent O ce P.N. ITGE20090099, December 2009. Applicants: M. Zoppi, P. Trifiletti, R. Molfino.
 5. Advances in Reconfigurable Mechanisms and Robots I. Dai, Jian S, Zoppi, Matteo, Kong, Xianwen (Eds.). Springer, 2012.
 6. Reconfigurable Mechanisms and Robots. Dai, Jian S, Zoppi, Matteo, Kong, Xianwen (Eds.). KC, 2009.
 7. X. Li, D. Zlatanov, M. Zoppi, and R. Molfino. Stiffness estimation and experiments for the Exechon parallel self-reconfiguring fixture mechanism. In ASME Int. Design Eng. Tech. Conf. & Comp. and Information in Eng. Conf., DETC 70993–DETC 70993, Chicago, USA, Aug 2012.
 8. A. Dinale, K. Hirata, M. Zoppi, and T. Murakami. Parameter design of disturbance observer for a robust control of two-wheeled wheelchair system. Int. J. of Intelligent and Robotic Systems, 77(1), 2015.
 9. Han Bo, Zoppi M., and Molfino R. Variable impedance actuation using biphasic media. Int. J. Mechanism and Machine Theory, 62:1–12, 2013.
 10. L. Xiong, R. Molfino, and M. Zoppi. Fixture layout optimization for flexible aerospace parts based on self-reconfigurable swarm intelligent fixture system. International Journal of Advanced Manufacturing Technology, 66(9-12):1305–1313, 2013.
-