

Informazioni personali	
Cognome/Nomi	Muscolo/Giovanni Gerardo
Cittadinanza	Italiana
Occupazione desiderata / Settore	Professore (ricercatore) / Ricerca e Sviluppo
Esperienza professionale	
Date	1 Marzo 2023 / 29 Febbraio 2024
Posizione ricoperta	Ricercatore a tempo determinato (RTD-A, SSD: ING-IND/13, Meccanica Applicata alle Macchine)
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Dipartimento di ingegneria per la medicina di innovazione, Università di Verona, Ca' Vignal 2 - Strada Le Grazie 15, 37134 Verona
Date	1 Marzo 2021 / 28 Febbraio 2023
Posizione ricoperta	Ricercatore a tempo determinato (RTD-A, SSD: ING-IND/13, Meccanica Applicata alle Macchine)
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Dipartimento di Informatica, Università di Verona, Ca' Vignal 2 - Strada Le Grazie 15, 37134 Verona
Date	1 Settembre 2018 / 28 Febbraio 2021
Posizione ricoperta	Ricercatore a tempo determinato (RTD-A, SSD: ING-IND/13, Meccanica Applicata alle Macchine)
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Politecnico di Torino, DIMEAS, Corso Duca degli Abruzzi, 24, 10129, Torino
Date	16 Gennaio 2017 / 31 Agosto 2018
Posizione ricoperta	Ricercatore Postdoc: nuove soluzioni tecniche innovative per Fameccanica SPA
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Fondazione Istituto Italiano di Tecnologia, Advanced Industrial Automation Lab, Advanced Robotics Line, via Morego, 30, 16163, Genova
Date	Novembre 2011 / Gennaio 2017
Posizione ricoperta	Co-Fondatore, R&D Director
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Humanot s.r.l., Creative & Visionary Design Lab, Genova.
Date	Novembre 2015 / Gennaio 2017
Posizione ricoperta	Ricercatore Postdoc (SSD: ING-IND/13, Meccanica Applicata alle Macchine): nuove tipologie di attuatori e simulatori di veicoli sottomarini
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Scuola Superiore Sant'Anna, TECIP Institute, Via G. Moruzzi, 1, Località San Cataldo - Area CNR, 56124 - Pisa, Italy
Date	Dicembre 2014 / Ottobre 2015
Posizione ricoperta	Ricercatore Postdoc (SSD: ING-INF/04, Automatica): nuova pelle artificiale robotica sottomarina
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Università di Genova – DIBRIS, Via all'Opera Pia 13A – 16145 Genova (GE).
Date	Febbraio 2014 / Ottobre 2014
Posizione ricoperta	Engineering Consulting for Telelap ALF-X, SOFAR S.P.A

Nome e indirizzo del posto di lavoro	Humanot s.r.l., Creative & Visionary Design Lab, Genova.
Date	Dicembre 2012 / Dicembre 2014
Posizione ricoperta	Ricercatore e Postdoc (SSD: ING-IND/13, Meccanica Applicata alle Macchine): nuovo veicolo urbano per il carico e scarico di merci
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Università di Genova – DIMEC - Via all'Opera Pia 15A – 16145 Genova (GE).
Date	Gennaio 2010 / Novembre 2012.
Posizione ricoperta	Assistente alla ricerca (SSD: ING-IND/34, Bioingegneria Industriale): ingegnere responsabile piattaforma robot umanoide SABIAN
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Scuola Superiore Sant'Anna, ROBOT-AN Lab – ARTS Lab – Polo Sant'Anna Valdera –Viale R. Piaggio 34 – 56025 Pontedera (Pisa).
Date	Settembre 2009 / Gennaio 2010.
Lavoro o posizione ricoperti	Mechanical Design Engineer (SSD: ING-IND/34, Bioingegneria Industriale): R&D in robotica umanoide
Nome e indirizzo del posto di lavoro	Scuola Superiore Sant'Anna, CRIM Lab, ROBOT-AN Lab – Polo Sant'Anna Valdera – Viale R. Piaggio 34 – 56025 Pontedera (Pisa).
Data	Marzo 2009 / Settembre 2009.
Lavoro o posizione ricoperti	Mechanical Design Engineer (SSD: ING-IND/34, Bioingegneria Industriale): ricerca e sviluppo di tecnologie robotiche e mecatroniche
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Scuola Superiore Sant'Anna, ARTS Lab – Polo Sant'Anna Valdera, Viale R. Piaggio 34 – 56025 Pontedera (Pisa).
Data	Dicembre 2006 / Giugno 2007.
Lavoro o posizione ricoperti	Internship di 6 mesi: bilanciamento rotori di turbine e compressori
Nome e indirizzo del datore di lavoro	General Electric (GE Oil & Gas) Nuovo Pignone S.p.A., Via Felice Matteucci n. 2, cap: 50127, Firenze(FI).
Istruzione e formazione	
Date	2023
Titolo della qualifica rilasciata	Abilitazione Nazionale Italiana come professore di seconda fascia 09/A2, S.S.D. ING-IND/13
Data	2016
Titolo della qualifica rilasciata	Abilitazione Nazionale Italiana alla professione di ingegnere vecchio ordinamento (D.P.R. 5 giugno 328/2001).
Date	Gennaio 2010 / Marzo 2014
Titolo della qualifica	Dottorato di ricerca in ingegneria meccanica
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Università di Genova – DIMEC – Via all'Opera Pia 15A – 16145 Genova (GE).
Data	3/12/2008
Titolo della qualifica rilasciata	Laurea Magistrale (vecchio ordinamento) in Ingegneria Meccanica (Indirizzo: Automazione Industriale e Robotica).

Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione

Università degli studi di Pisa - Facoltà di Ingegneria, via Diotisalvi 2 – 56100 Pisa (PI).

Date

Settembre 1993 – Giugno 1998.

Titolo della qualifica rilasciata

Maturità scientifica.

Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione

Liceo scientifico statale “ Enrico Fermi “, Via Melito Porto Salvo - 88100 Catanzaro lido (CZ).

Pubblicazioni

Vedere scopus o google scholar

GOOGLE SCHOLAR: <https://scholar.google.it/citations?user=Dq4QNH0AAAAJ&hl=it>

SCOPUS: <https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=35932374400>

RESEARCHGATE: <https://www.researchgate.net/profile/Giovanni-Muscolo>

Capacità e competenze personali

Madrelingua

Italiano

Altre lingue

Inglese, Francese

Autovalutazione

Livello europeo ()*

Inglese

Francese

Comprensione				Parlato				Scritto	
Ascolto		Lettura		Interazione orale		Produzione orale			
B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio
A2	Livello elementare	A2	Livello elementare	A2	Livello elementare	A2	Livello elementare	A1	Utente base

(*) Quadro comune europeo di riferimento per le lingue

Capacità e competenze sociali

- Innovazione.
- Determinazione, orientamento al risultato.
- Ottima capacità di comunicazione.
- Flessibilità.
- Problem-solving.
- Team - work.

Capacità e competenze organizzative

- Iniziativa, imprenditorialità.
- Ottima attitudine alla gestione di progetti e di gruppi.

Capacità e competenze tecniche

- Ottimizzazione e sintesi di processi matematici, fisici e ingegneristici complessi.
- Progettazione, programmazione, Prototipazione rapida (RP), fabbricazione, Attrezzaggio rapido (RT), Ingegneria inversa (RE), realizzazione e controllo di macchine e sistemi meccanici.

Capacità e competenze informatiche	<p>Buona conoscenza dei programmi:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Software per Computer Aided Design (CAD): AutoCAD, ProEngineer (200i2, 2001, Wildfire 4, Wildfire 5, etc.), NX 11.0, SolidWorks (2007, 2011, 2013, 2014, etc.), Rhinoceros, Workspace 4 and 5.03, POR CREO. • Software per Finite Element Method (FEM) analysis: Ansys (2007, 2010, 2014), Comsol (3.5, 5). • Software per multibody analysis: Adams (2012, 2016), SimMechanics (Matlab/Simulink Tool). • Software e linguaggi: Matlab/Simulink, C++, contor 33, 8600 MC, GTL, APT. • Altri Software: Office (Word, Power Point, Excel), LaTeX, Matlab Robotics Toolbox, GIM.
Capacità e competenze artistiche	chitarra, arti marziali.
Altre capacità e competenze	Cintura nera V dan di Taekwondo (arte marziale Coreana), ex atleta agonista e brevetto di allenatore rilasciato dalle federazione Italiana (FITA) affiliata alla federazione Olimpica (WTF).
Patente	A e B
Consenso al Trattamento (Ai sensi del decreto legislativo n. 196/2003 e EU Regulation 2016/679)	<ul style="list-style-type: none"> • Acconsento che la V/S società tratti i miei dati. • Acconsento che la V/S società conservi i miei dati personali, sopra conferiti, per eventuali future selezioni di personale.