Università di Genova

Luca Bruzzone

Professore associato

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

1997
Laurea in Ingegneria Meccanica
110/110 e lode
Università di Genova

ESPERIENZA ACCADEMICA

1999 - 2017
Ricercatore Universitario
Università di Genova

2017 – IN CORSO
Professore associato
Università di Genova

INCARICHI ACCADEMICI

2019 - 2025
Coordinatore del Corso di Studi in Ingegneria Meccanica, curriculum Automazione e Meccatronica
Sede La Spezia
Università di Genova

2025 – IN CORSO
Coordinatore del Corso di Studi in Ingegneria Meccanica per l'Automazione
Sede La Spezia
Università di Genova

TITOLI

PRINCIPALI SEMINARI

2007 Conference Chair 26th IASTED International Conference on Modelling, Identification and Control (MIC 2007)
12-14 febbraio 2007, Innsbruck, Austria

2008 Conference Chair 27th IASTED International Conference on Modelling, Identification and Control (MIC 2007)
11-13 febbraio 2008, Innsbruck, Austria

Università di Genova

RESPONSABILITÀ SCIENTIFICA PER PROGETTI DI RICERCA INTERNAZIONALI E NAZIONALI, AMMESSI AL FINANZIAMENTO SULLA BASE DI BANDI COMPETITIVI CHE PREVEDANO LA REVISIONE TRA PARI

2005 Responsabile Scientifico dell'Unità di Ricerca di Genova nell'ambito del Programma di Ricerca Scientifica di Rilevante Interesse Nazionale (Bando PRIN 2005)
"Sistemi mini-robotici per applicazioni tecnologiche avanzate"

2012 Responsabile Scientifico del contratto di ricerca tra il Dipartimento DIME dell'Università degli Studi di Genova e Alioto Group S.r.l.
"Autogrom - studio e implementazione di un ciclo produttivo innovativo per la realizzazione di grommets"

DIREZIONE O PARTECIPAZIONE A COMITATI EDITORIALI DI RIVISTE, COLLANE EDITORIALI, ENCICLOPEDIE E TRATTATI DI RICONOSCIUTO PRESTIGIO

2014 – IN CORSO membro dell'Editorial Advisory Board di "Industrial Robot" (Emerald Journals)

2023 – IN CORSO membro dell'Editorial Board di Discover Mechanical Engineering (Springer Nature)

2024 – IN CORSO membro dell'Editorial Board di Machines (MDPI)

2025 – IN CORSO membro dell'Editorial Board del Journal of Marine Science and Engineering (MDPI)

2025 – IN CORSO membro dell'Editorial Board del Journal of Climbing and Walking Robots (Bon View Press)

PREMI E RICONOSCIMENTI PER L'ATTIVITÀ SCIENTIFICA, INCLUSA L'AFFILIAZIONE AD ACCADEMIE DI RICONOSCIUTO PRESTIGIO NEL SETTORE

2025 Gold Best Research Paper Award I4SDG 2025, 3rd International Conference of IFToMM for Sustainable Development Goals
June 9-12, Villa San Giovanni, Italy.

2024 Research Paper Certificate of Merit EuCoMeS 2024, 9th European Conference on Mechanism Science
September 18-20, 2024, Padova, Italy.

2023 Bronze Best Research Paper Award I4SDG 2023, IFToMM for Sustainable Development Goals
June 22-23, 2023, Bilbao, Spain.

2021 Gold Best Research Paper Award I4SDG 2021, IFToMM for Sustainable Development Goals
November 25-26, 2021.

2016 Best Paper Award IFIT 2016, First International Conference of IFToMM Italy
December 1-2, 2016, Vicenza, Italy.

Università di Genova

2014 Best Paper Award in Robotic Systems 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications
September 10-12, 2014, Senigallia, Ancona, Italy.

2011 Emerald Literati Network Highly Commended Award 2011 for the publication: L. Bruzzone, G. Bozzini, "A flexible joints microassembly robot with metamorphic gripper,"
Assembly Automation, Vol. 30, No. 3, 2010, pp. 240-247.

2009 Emerald Literati Network Highly Commended Award 2009 for the publication: G. Acaccia, L. Bruzzone, R. Razzoli, "A modular robotic system for industrial applications",
Assembly Automation, Vol. 28, No. 2, 2008, pp. 151-162.

RISULTATI OTTENUTI NEL TRASFERIMENTO TECNOLOGICO IN TERMINI DI PARTECIPAZIONE ALLA CREAZIONE DI NUOVE IMPRESE (SPIN OFF), SVILUPPO, IMPIEGO E COMMERCIALIZZAZIONE DI BREVETTI

2000 Brevetto per invenzione industriale n° 01314545
"Robot parallelo traslazionale azionato da motori rotanti per applicazioni industriali richiedenti il controllo della forza esercitata"; designazione di inventore: Luca Bruzzone.

2005 Brevetto per invenzione industriale n° 01358951
"Manipolatore robotico cartesiano a giunti flessibili per l'automazione di operazioni su parti di piccole dimensioni"; designazione di inventori: Luca Bruzzone e Matteo Zoppi.