

I cookie utilizzati servono al corretto funzionamento del sito. Proseguendo la navigazione senza modificare le impostazioni del browser, accetti di ricevere tutti i cookie. [Informazioni](#) [Ok](#)



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI  
**FEDERICO II**

SOLO TESTO

INFODISABILI

AREA RISERVATA

IT EN

l'ateneo per

▶ **STUDENTI**

▶ **DOCENTI**

▶ **PERSONALE**

Home

Chi siamo

Ateneo

Didattica

Ricerca

F2Magazine

International

MyFedericoII

CERCA

Nel sito

In rubrica telefonica

## In Ateneo

HOME > F2MAGAZINE > IN ATENEO > A STANISLAO GRAZIOSO IL "GEORGES GIRALT PHD AWARD 2019"

IN ATENEO

OPPORTUNITÀ

CITTÀ E DINTORNI

ITALIA E MONDO

F2 CULTURA

F2 RADIO LAB

BUON

COMPLEANNO F2

UNINA VIDEO

ARCHIVIO NEWS

« INDIETRO

[Stampa](#)

## A Stanislao Grazioso il "Georges Giralt Phd Award 2019"



**Stanislao Grazioso**, dottore di ricerca in Ingegneria Industriale del XXX ciclo e attualmente post-doc presso il Dipartimento di Ingegneria Industriale, vince il prestigioso "Georges Giralt Phd Award 2019" con una tesi intitolata "**Geometric Soft Robotics: A Finite Element Approach**" e sviluppata con i professori Giuseppe Di Gironimo e Bruno Siciliano in qualità di tutor. Il premio è il più importante riconoscimento in Europa per quanto riguarda le tesi di dottorato in robotica e viene assegnato annualmente da **euRobotics**, l'associazione europea di robotica di cui il nostro Ateneo è socio fondatore.

Solo tesi eccezionali dai forti contributi teorici, con un focus sulle applicazioni professionali o sul trasferimento di tecnologia, dall'alto grado di multidisciplinarietà o che hanno mostrato come le nuove tecnologie della robotica possono essere applicate a nuovi

domini, hanno ottenuto un premio così importante.

Stanislao Grazioso è il secondo dottore di ricerca dell'Ateneo Fridericiano su tre italiani che hanno conseguito il premio dal 2002 a oggi. L'annuncio del vincitore è stato dato in occasione di **European Robotics Forum** a Bucarest, il 21 marzo 2019.

Il contributo del suo lavoro di tesi è relativo allo sviluppo del software SimSOFT che consente di modellare, controllare con estrema precisione e simulare in tempo "quasi reale" le caratteristiche meccaniche di robot "soft", ovvero bracci robotici continui e deformabili, ispirati a strutture biologiche quali la proboscide di un elefante o i tentacoli di un polpo. Strutture abili e flessibili, capaci di raggiungere, mediante un controllo da remoto, zone inaccessibili per l'essere umano, o perché pericolose, o perché troppo piccole. Gli scenari applicativi sono affascinanti e molteplici. Su grande scala vanno dalla ispezione di ambienti marini sommersi, alla manutenzione da remoto di componenti di reattori nucleari, o di navicelle spaziali. Su piccola scala si pensi agli strumenti per la chirurgia robotica, capaci di raggiungere parti anatomiche del corpo umano con minimi livelli di invasività.

Stanislao Grazioso ha svolto la sua ricerca in diversi laboratori della Federico II (**IDEAS** del **Dipartimento di Ingegneria Industriale**, MARTE ed ERGOS del **CESMA, PRISMA** del **Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione**) in un ambiente fortemente multidisciplinare, spaziando dalla meccanica alla robotica, dai metodi di progettazione e prototipazione virtuale alla modellistica e controllo, dalla geometria differenziale alla mecatronica e alla costruzione di dimostratori fisici. La collaborazione in atto tra la Federico II, il **Consorzio CREATE** e l'ENEA gli ha dato la possibilità di lavorare in importanti contesti internazionali (negli Stati Uniti presso l'University del Maryland e il Georgia Institute of Technology, in Inghilterra presso il Culham Centre for Fusion Energy) e di ottenere dall'EUROfusion nell'ambito di Horizon 2020 un Engineering Grant Europeo che gli ha consentito di applicare i risultati della sua ricerca alla manutenzione da remoto di componenti di reattori per la fusione nucleare e di sviluppare il progetto **FLEXarm**. La sua formazione è frutto di un modo nuovo di vedere l'università, senza barriere tra laboratori e settori scientifici.

## Redazione

c/o COINOR: [redazionenews@unina.it](mailto:redazionenews@unina.it)

[Amministrazione  
Trasparente](#)

[Contatti](#)

[Aiuto](#)

➤ [Indirizzi email e PEC](#)

➤ [Area riservata](#)