

Nome: Marco Faroni

Biografia:

Nato a Montichiari (BS) il 17 febbraio 1991. Diplomato come Perito Industriale Elettrotecnico presso l'ITIS Benedetto Castelli di Brescia con la votazione di 100/100. Intrapresi successivamente gli studi di Ingegneria dell'Automazione Industriale presso l'Università degli Studi di Brescia, conseguendo la laurea triennale nell'ottobre 2013 con votazione 110 e lode. Proseguendo gli studi presso l'ateneo bresciano, sono stato inoltre studente Erasmus presso la svedese Linköping Universitet nel 2014 e tesista presso l'Universidad Carlos III di Madrid tra il febbraio e il luglio 2015, dove sviluppai la tesi di laurea magistrale. Conseguii infine la laurea magistrale nell'ottobre 2015 con la votazione di 110 e lode. Attualmente ho intrapreso il dottorato di ricerca in meccanica applicata presso l'Università degli Studi di Brescia. I miei obiettivi di ricerca vertono principalmente sullo sviluppo di tecniche per la pianificazione e il controllo di traiettorie per robot ridondanti e collaborativi.

Abstract:

La tesi sviluppa la funzionalità di ricarica autonoma per un robot sociale di tipo mobile. Essendo il robot progettato per scopi di servizio nel campo dell'assistenza ad anziani e persone con disabilità, ciò risulta fondamentale per la sua applicazione in uno scenario reale. Quanto proposto nella tesi permette quindi una maggiore integrazione tra robot sociali ed utilizzatori finali, riducendo la necessità di sorveglianza e assistenza tecnica e migliorando l'interazione uomo-robot non solo a livello tecnologico, ma anche sociale.