



Curriculum Vitae Europass

Informazioni personali

Nome(i) / Cognome(i)

Marco Germanotta

E-mail

marco.germanotta@unicusano.it

Esperienza professionale

Giugno 2014 – in corso

Lavoro o posizione ricoperti

Ingegnere Ricercatore

Principali attività e responsabilità

Attività di ricerca nell'ambito della biomeccanica: conduzione di prove sperimentali, elaborazione dati e stesura di articoli scientifici.

Nome e indirizzo del datore di lavoro

Fondazione Don Carlo Gnocchi ONLUS, via Casal Del Marmo 401, 00168 Roma.

Gennaio 2016 – in corso

Lavoro o posizione ricoperti

Professore a contratto

Principali attività e responsabilità

Titolare del corso di Modellazione e Simulazione Biomeccanica (ING.IND/349) per il corso di laurea in Ingegneria Industriale (curriculum biomedico).

Nome e indirizzo del datore di lavoro

Università telematica Niccolò Cusano, Via Don Carlo Gnocchi, 3, 00166 Roma

Gennaio 2014 – Maggio 2014

Lavoro o posizione ricoperti

Assegnista di Ricerca

Principali attività e responsabilità

Attività di ricerca nell'ambito della biomeccanica e della robotica riabilitativa, stesura di articoli scientifici.

Nome e indirizzo del datore di lavoro

Sapienza – Università di Roma, Facoltà di Ingegneria, Via Eudossiana 18 00184 Roma

Tipo di attività o settore

Ospedale Pediatrico Bambino Gesù – Sedi di Palidoro (Via della Torre di Palidoro 00050 Fiumicino) e Santa Marinella (Lungomare G. Marconi, 36 - 00058 Santa Marinella).

Attività di ricerca nei settori Analisi del movimento e robotica riabilitativa

Maggio 2010 – Maggio 2014

Lavoro o posizione ricoperti

Collaboratore di Ricerca

Principali attività e responsabilità

Attività di ricerca nell'ambito della biomeccanica e della robotica riabilitativa, stesura di articoli scientifici.

Nome e indirizzo del datore di lavoro

Ospedale Pediatrico Bambino Gesù – Sedi di Palidoro (Via della Torre di Palidoro 00050 Fiumicino) e Santa Marinella (Lungomare G. Marconi, 36 - 00058 Santa Marinella).

Tipo di attività o settore

Attività di ricerca nei settori Analisi del movimento e robotica riabilitativa

Maggio 2008 – Novembre 2008

Lavoro o posizione ricoperti

Stage formativo

Principali attività e responsabilità

Studio di un nuovo tomografo a risonanza magnetica per il P.O. Addolorata: analisi dello stato dell'arte e relativa predisposizione del capitolato tecnico di gara.

Nome e indirizzo del datore di lavoro

Azienda Ospedaliera "Complesso Ospedaliero San Giovanni – Addolorata" – Via dell'Amba Aradam 9, 00184 Roma

Tipo di attività o settore

Servizio di Ingegneria Clinica

Maggio 2006 – Ottobre 2006

Lavoro o posizione ricoperti	Stage formativo
Principali attività e responsabilità	Progettazione e realizzazione di un sistema per il controllo in remoto della temperatura interna delle apparecchiature elettromedicali presenti nella Banca degli Occhi di Roma
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Azienda Ospedaliera “Complesso Ospedaliero San Giovanni – Addolorata” – Via dell’Amba Aradam 9, 00184 Roma
Tipo di attività o settore	Servizio di Ingegneria Clinica

Istruzione e formazione**Febbraio 2014**

Titolo della qualifica rilasciata	Dottore di ricerca in Ingegneria della Produzione Industriale
Titolo Tesi	<i>Robot-mediated evaluation: sviluppo di metodi e dispositivi per la valutazione delle disabilità neuromotorie</i>
Nome e tipo d’organizzazione erogatrice dell’istruzione e formazione	Sapienza – Università di Roma, Facoltà di Ingegneria, Via Eudossiana 18 00184 Roma

Settembre 2010

Titolo della qualifica rilasciata	Abilitazione alla professione di Ingegnere Industriale
Nome e tipo d’organizzazione erogatrice dell’istruzione e formazione	Sapienza – Università di Roma, Facoltà di Ingegneria, Via Eudossiana 18 00184 Roma

Aprile 2010

Titolo della qualifica rilasciata	Laurea Specialistica in Ingegneria Biomedica, indirizzo meccanico, con votazione finale di 110/110 e Lode
Titolo Tesi	<i>Prove di raggiungimento target mediante robot riabilitativo: modello biomeccanico dell’arto superiore e verifica sperimentale su soggetti in età pediatrica.</i>
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Complementi di fisica, Geometria ed algebra, Metodi matematici per le Applicazioni Biomediche, Informatica Medica, Interazione Bioelettromagnetica I, Matematica Applicata, Modelli di Sistemi Biologici II, Bioingegneria, Materiali per uso biomedico, Biomeccanica, Applicazioni tecnologiche in chirurgia e Patologie da Ambiente Ospedaliero, Misure per collaudi, Moto dei Fluidi in Sistemi Biologici, Radioprotezione, Elettronica II, Biochimica, Impianti Ospedalieri II, Gestione dei rifiuti sanitari, Immagini per la medicina, Ingegneria degli Organi Artificiali.
Nome e tipo d’organizzazione erogatrice dell’istruzione e formazione	Sapienza – Università di Roma, Facoltà di ingegneria, Via Eudossiana 18 00184 Roma

Dicembre 2006

Titolo della qualifica rilasciata	Laurea di Primo Livello in Ingegneria Clinica, con votazione finale di 110/110 e Lode
Titolo Tesi	<i>Realizzazione sperimentale di un sistema per il controllo in remoto delle apparecchiature elettromedicali presenti nella Banca degli Occhi dell’Azienda Ospedaliera “Complesso Ospedaliero San Giovanni – Addolorata” di Roma.</i>
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Analisi matematica I, Geometria I, Fondamenti di Informatica, Fisica I, Chimica e fondamenti di chimica organica, Anatomia e Fisiologia, Analisi II, Calcolo delle probabilità, Fisica II, Economia, Elettrotecnica, Elettronica I, Meccanica dei fluidi, Meccanica applicata e Macchine, Fisica Tecnica, Scienze delle costruzioni, Teoria dei segnali, Strumentazione Biomedica I, Misure Meccaniche I, Controlli Automatici I, Campi Elettromagnetici, Modelli di Sistemi Biologici I, Elaborazione dati e segnali Biomedici, Misure per la Diagnostica Clinica, Impianti Ospedalieri I, Controlli Automatici II, Strumentazione Biomedica II.
Nome e tipo d’organizzazione erogatrice dell’istruzione e formazione	Sapienza – Università di Roma, Facoltà di Ingegneria, Via Eudossiana 18 00184 Roma

Luglio 2002

Titolo della qualifica rilasciata	Diploma di maturità scientifica con votazione 100/100
Nome e tipo d’organizzazione erogatrice dell’istruzione e formazione	Liceo Scientifico e Classico “Lucio Piccolo”, Capo d’Orlando (ME)

Pubblicazioni su rivista

Irene Aprile, Enrico Di Stasio, Maria Teresa Vincenzi, Maria Felice Arezzo, Fabio De Santis, Rita Mosca, Chiara Briani, Enrica Di Sipio, **Marco Germanotta** and Luca Padua (2016). The relationship between back pain and school bag use: a cross-sectional study of 5318 Italian students. *The Spine Journal* (2016).

Caterina Motta; Eduardo Palermo; Valeria Studer; **Marco Germanotta**; Giorgio Germani; Diego Centonze; Paolo Cappa; Silvia Rossi; Stefano Rossi (2016). Disability and Fatigue Can Be Objectively Measured in Multiple Sclerosis. *PloS one*, 11(2), e0148997.

Aprile I, Di Sipio E, **Germanotta M**, Simbolotti C, Padua L (2016). Muscle focal vibration in healthy subjects: evaluation of the effects on upper limb motor performance measured using a robotic device. *European Journal of Applied Physiology*. 2016 (1-9)

Germanotta M, Vasco G, Petrarca M, Rossi S, Carniel S, Bertini E, Cappa P, Castelli E (2015), Robotic and clinical evaluation of upper limb motor performance in patients with Friedreich's Ataxia: an observational study. *Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation* 12:41.

Pacilli, A., **Germanotta**, M., Rossi, S., & Cappa, P. (2014). Quantification of age-related differences in reaching and circle-drawing using a robotic rehabilitation device. *Applied Bionics and Biomechanics*, 11(3), 91-104.

Articoli sottomessi

Massimiliano Mangone, Teresa Venditto, **Marco Germanotta**, Enrica Di Sipio, Cristina Razzano, Valter Santilli, Andrea Bernetti and Marco Paoloni. Reliability of the Cervical Spine system for the assessment of cervical spine range of motion in healthy subjects. *Submitted to Manual Therapy*

Costanza Pazzaglia; Filippo Camerota; **Marco Germanotta**; Enrica Di Sipio; Claudia Celletti; Luca Padua. Efficacy of focal mechanic vibration treatment on balance in Charcot- Marie-Tooth 1A disease: a pilot study. *Submitted to Journal of Neurology*.

Irene Aprile, Marco Galli, Dario Pitocco, Enrica Di Sipio, Chiara Simbolotti, **Marco Germanotta**, Corrado Bordieri, Luca Padua and Maurizio Ferrarin. Does first ray amputation in diabetic patients influence gait and QoL?. *Submitted to The Journal of Foot & Ankle Surgery*.

Ilaria Paolasso, Enrica Di Sipio, Daniele Coraci, Chiara Simbolotti, **Marco Germanotta**, Mariano Serrao . Luca Padua. Hand movement analysis outcome in patients with chronic immune-related neuropathies in immunomodulant therapy. *Submitted to Muscle and Nerve*.

Anna Dickmann, Enrica Di Sipio, Chiara Simbolotti, Antonio Agresta, **Marco Germanotta**, Costanza Tredici, Sergio Petroni, Luca Padua and Irene Aprile. Balance in subjects with congenital or early onset strabismus: influence of age. *Submitted to Neuroscience Letters*.

Atti di convegno pubblicati su rivista, comunicazioni a convegni e poster

S Rossi, E Palermo, C Motta, V Studer, M **Germanotta**, P Cappa, D Centonze, S Rossi (2015). Disability and its progression can be objectively measured in multiple sclerosis. *Multiple Sclerosis Journal* 21 (4), 528-528

Germanotta, M., Petrarca, M., Rossi, S., Carniel, S., Castelli, E., & Cappa, P. (2014). Reaching tasks in an altered dynamic environment: motor adaptation in FRDA patients. *Gait & Posture*, 40, S1

Germanotta, M., Petrarca, M., Rossi, S., Colazza, A., Castelli, E., & Cappa, P. (2014). Measure of stretch reflex spatial thresholds at the ankle in a patient with CP using the Anklebot. *Gait & Posture*, 40, S25

Germanotta, M., Pacilli, A., Rossi, S., Petrarca, M., Castelli, E., & Cappa, P. (2013). Modification of upper limb performance with and without visual feedback in a patient with cerebral palsy: A case study. *Gait & Posture*, 38, S81

Pacilli, A., **Germanotta, M., Rossi, S., Petrarca, M., Castelli, E., & Cappa, P. (2013).** Differences between children and adults in upper limb motor control during the execution of typical robotic rehabilitation tasks. *Gait & Posture*, 38, S81-S81.

Petrarca, M., Trapannone, A., Rossi, S., Patanè, F., **Germanotta, M., Cappa, P., & Castelli, E. (2013).** Adaptation to divergent force field in children with cp during robotic reaching training evidenced the inertial forces influence on the movement. *Gait & Posture*, 37, S14-S15.

Pacilli, A., **Germanotta, M., Rossi, S., Petrarca, M., & Cappa, P. (2012).** Experimental protocol for the study of upper limb kinetics in robot rehabilitation. *Gait & Posture*, 35, S26-S27.

Germanotta, M., Rossi, S., Petrarca, M., Castelli, E., & Cappa, P. (2011). Evaluation of the upper limb motor performance of healthy and pathological children by means of a robotic device and an optoelectronic system. *Gait & Posture*, 33, S48-S49.

Germanotta, M., Petrarca, M., Rossi, S., Cappa, P., & Castelli, E. (2011). Evaluation of vertical forces applied to the end-effector of a planar robot during a rehabilitation session: A case study. *Gait & Posture*, 33, S13-S14.

Germanotta, M. & Cappa P. (2014) Human-robot interaction: assistive robotic technologies in neurorehabilitation.

Intervento alla *European Winter Conference on Brain Research (EWCBR) 2014*, nell'ambito del simposio *Behaviour meets psychology meets biology meets engineering*, organizzato da Simone Macri (Istituto Superiore di Sanità, Italia) e Nicole Abaid (Virginia Tech, USA)

Petrarca, M., **Germanotta, M., Bertini, E., Zazza, M., Rossi, S., Carniel, S., Della Bella, G., Cappa, P., & Castelli, E. (2013).** Comparison of semi quantitative and quantitative indexes of movement ataxia in patients affected by Freidreich ataxia. *XVI congresso SIAMOC*