



Interuniversity Research Center on Integrated System for the Marine Environment
Via all'Opera Pia 13, 16145 Genova, Italy, C.F. 00754150100

Al Consiglio Direttivo I-RIM

CC: Consiglio Scientifico ISME

26 aprile 2022

Oggetto: Dottorato Nazionale di Robotica e Macchine Intelligenti e comunicazione email del Presidente I-RIM Prof. Antonio Bicchi del 21 aprile 2022 (oggetto "[I-RIM ML] Dottorato Nazionale di Robotica e Macchine Intelligenti").

Gentilissimi,

il Centro Interuniversitario di ricerca sui Sistemi integrati per l'ambiente Marino (interuniversity research center on Integrated Systems for the Marine Environment - ISME) è attivo dal 1999 con finalità di ricerca e di collaborazione scientifica nel campo dell'ingegneria dei sistemi e robotica applicata all'ambiente marino¹. Ad oggi il Centro include nove atenei italiani: Genova, Pisa, Cassino e Lazio Meridionale, Salento, Politecnica delle Marche, Firenze, Bologna *Alma Mater Studiorum*, Calabria, Roma La Sapienza. La sede amministrativa del Centro è presso l'Università degli studi di Genova (Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi - DIBRIS) che supporta la gestione amministrativa e contabile del Centro con le risorse umane e strumentali in dotazione.

Il Centro ha una consolidata esperienza, ultra ventennale, nell'implementazione, gestione, e realizzazione di progetti di ricerca internazionali e nazionali su tematiche di robotica marina, acustica e comunicazioni subacquee, energie rinnovabili, modellistica e simulazione di sistemi sia sul piano metodologico che sperimentale. Il Centro in aggiunta ai laboratori dei singoli Atenei convenzionati, ha un laboratorio di ricerca (SeaLAB) congiunto con il CSSN (Centro di Supporto e Sperimentazione Navale) della Marina Militare Italiana (MMI) dal 2015 presso La Spezia dove sono condotti studi, sperimentazioni e progettualità di comune interesse con la MMI. In aggiunta alle altre sue finalità, il Centro:

- coordina, promuove e sostiene iniziative di ricerca scientifica in tutte le applicazioni dell'ingegneria dei sistemi e robotica che riguardino le problematiche e le applicazioni marine; ciò include lo studio, il progetto, il test e l'applicazione di sistemi, sottosistemi e componenti;

¹ <https://isme.unige.it/>

- stimola iniziative di collaborazione interdisciplinare con altri dipartimenti e strutture universitarie, con organismi di ricerca nazionali e internazionali, con unità operative di ricerca istituite presso enti pubblici e privati;
- organizza corsi, seminari, attività e corsi di aggiornamento e formazione, convegni di studio e iniziative di divulgazione scientifica nei suddetti ambiti disciplinari;
- istituisce premi o borse di ricerca per il raggiungimento degli scopi del Centro;

In questo contesto, le attività di formazione svolte dalle singole sedi aderenti al Centro hanno sempre ricoperto un ruolo rilevante. In particolare dalla sua costituzione nel 1999, nelle varie sedi del Centro hanno acquisito il titolo di Dottore di Ricerca molti professionisti, oggi protagonisti nazionali e internazionali del panorama industriale e accademico nel mondo della robotica marina e delle applicazioni ICT legate al mare. La eventuale costituzione di un Dottorato di Ricerca Nazionale sulle tematiche di interesse al Centro vedrebbe il pieno appoggio dello stesso nelle forme e nei modi compatibili con il suo Statuto. In particolare, nel caso di un Dottorato Nazionale coordinato dall'Ateneo di Genova, l'integrazione amministrativa con la Direzione del Centro, sarebbe facilitata. Si ricorda altresì che presso l'Università degli Studi di Genova ha sede anche il più longevo Dottorato di Ricerca Italiano in ambito di Robotica, uno dei più ampi in termini di numerosità delle borse e interdisciplinarietà. L'Università degli Studi di Genova ha dunque dimostrato piena capacità operativa in tal senso, oltre che una consolidata maturità scientifica.

Restando a disposizione per ogni ulteriore necessità in merito all'oggetto porgo cordiali saluti,



Prof. Giovanni Indiveri
Direttore ISME