

**FORMATO EUROPEO  
PER IL CURRICULUM  
VITAE**



**INFORMAZIONI PERSONALI**

Nome **Adriano Biason**  
E-mail **adriano.biason@uniud.it**

**ISTRUZIONE E FORMAZIONE**

**Dottorato di ricerca in Ingegneria Industriale e dell'Informazione**

Università degli studi di Udine

PROGETTO E IMPLEMENTAZIONE DI SISTEMI DI CONTROLLO, SENSORI DI FORZA E COPPIA E SISTEMI DI VISIONE PER ROBOT CARTESIANI E MANIPOLATORI A SEI ASSI 16/06/2003 – 24/05/2006 Udine Italia

**Laurea in Ingegneria Meccanica - Orientamento Robotica Industriale** 94/110

Università degli studi di Udine

Tesi: PROGETTO E REALIZZAZIONE DI UN SISTEMA DI CONTROLLO E PROGETTO DI UN SISTEMA DI MANIPOLAZIONE PER ROBOT CARTESIANO  
01/10/1994 – 11/04/2002

**Perito Capotecnico in Costruzioni Aeronautiche** 54/60

ITIS A. Malignani

15/09/1989 – 15/06/1994 Udine Italia

**ESPERIENZA LAVORATIVA IN  
AMBITO UNIVERSITARIO**

**Assegnista di ricerca**

Università degli Studi di Udine

01/09/2023 – attuale

Oggetto: Creazione di una rete di laboratori strategici congiunti tra università e imprese: supporto allo sviluppo e alla promozione dei laboratori esistenti.

Responsabile: prof.ssa Maria Chiarvesio, Coordinatore: prof. Angelo Montanari

Progetto iNEST - Interconnected Nord-Est Innovation Ecosystem PNRR M4C2 I1.5 - iNEST - ECS\_0000043 - Finanziato dall'Unione Europea – Next-GenerationEU, CUP G23C22001130006 relativo all'attività trasversale CC2, responsabile scientifico prof. Angelo Montanari.

**DEC per il progetto Lab Village Platform**

Università degli Studi di Udine

01/04/2025 – attuale

Direttore dell'esecuzione del contratto per la realizzazione della piattaforma digitale LabVillage.it

**Professore a contratto**

Università degli Studi di Udine

01/10/2024 – attuale

Insegnamento di Principi di Analisi Matematica (MAT/05) presso il corso di laurea in Tecniche dell'Edilizia e del Territorio

**Professore a contratto**

Università degli Studi di Udine

04/03/2024 – 03/03/2025

Insegnamento di Fisica (FIS/01) presso il corso di laurea in Ingegneria Industriale per la Sostenibilità Ambientale

**Professore a contratto**

Università degli Studi di Udine

01/10/2023 – 30/09/2024

Insegnamento di Principi di Analisi Matematica (MAT/05) presso il corso di laurea in Tecniche dell'Edilizia e del Territorio

**Assegnista di ricerca**

Università degli Studi di Trieste

01/10/2008 – 01/10/2009

Oggetto: Progettazione e caratterizzazione di biosensori per il glucosio

**Professore a contratto**

Consorzio Universitario di Pordenone

2003

Insegnamento di Meccanica Applicata alle Macchine

**ALTRE ESPERIENZE LAVORATIVE****Docente di scuola secondaria di secondo grado**

ISIS Arturo Malignani, Udine

Dal 10/09/2014 – 31/08/2023

Docente di Struttura, costruzione, sistemi e impianti del mezzo aereo all'interno del corso di Trasporti e logistica – Costruzione del mezzo aereo

**Docente all'interno del Progetto STEM**

ISIS Arturo Malignani, Udine

Dal 2016 – 31/08/2023

Attività di orientamento ed educazione alle scelte presso scuole medie secondarie di primo grado del territorio.

**Responsabile Progetto Droni**

ISIS Arturo Malignani, Udine

Dal 2016 – 2022

Referente del progetto Droni, studio e costruzione di piccoli droni ad uso sportivo per le classi seconde all'interno del corso di Trasporti e logistica – Costruzione del mezzo aereo

**Formatore ITS**

MITS Istituto Tecnico Superiore Malignani, Udine

Aprile Maggio 2019

Docente del Modulo 16 Motori aeronautici a pistoncini all'interno del percorso LMA (Licenza Manutentore Aeronautico)

**Tutor corsi LMA (Licenza di Manutentore Aeronautico)**

MITS Istituto Tecnico Superiore Malignani, Udine

Dal 2016 – 2021

Tutor scolastico degli allievi impegnati in stage presso aziende aeronautiche italiane

**Tutor Blue Kep Project**

ISIS Arturo Malignani, Udine

2019

Tutor all'interno del progetto di scambio di studenti provenienti da istituti aeronautici e navali tra Italia e Croazia

**Formatore ITS**

MITIS Istituto Tecnico Superiore Malignani, Udine

Ottobre Novembre 2015

Docente del Modulo 2 Fisica e del Modulo 8 Aerodinamica all'interno del percorso LMA (Licenza Manutentore Aeronautico)

**Docente di scuola secondaria di secondo grado**

Istituto A. Volta per piloti e controllori di volo, Udine

10/09/2007 – 15/06/2014

Docente di Aerotecnica e Navigazione Aerea all'interno del corso di Trasporti e logistica  
– Conduzione del mezzo aereo

**Formatore ENAIP**

ENAIP FVG

Dal 2002 al 2006

Attività di docenza all'interno dei corsi di formazione per la programmazione di PLC e la modellazione solida con SolidWorks

**Socio amministratore**

01/07/2002 – 01/01/2008

Socio fondatore dell'azienda PGreca snc - Servizi di consulenza presso aziende del territorio

**Insegnante**

CEPU Udine

01/09/1996 – 01/06/2002

Insegnante di materie ingegneristiche

**PUBBLICAZIONI SCIENTIFICHE**

A. Gasparetto, A. BIASON

**“Design of a robotic wrist for biomedical applications”**

Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Manufacturing Systems and Technology AMST '02,

Udine, 20-21 giugno 2002

A. BIASON, A. Gasparetto, M. Giovagnoni, A. Trevisani, V. Zanotto

**“Design and Implementation of a Control System for a Flexible Planar Manipulator”**

Proceedings of the 7th Biennial ASME Conference on Engineering Systems Design and Analysis (ESDA 2004),

Manchester (U.K.), 19-22 luglio 2004

A. BIASON, G. Boschetti, A. Gasparetto, A. Puppatti and V. Zanotto

**“Design of a Robotic Vision System”**

Proceedings of the 7th International Conference on Advanced Manufacturing Systems and Technology AMST '05,

Udine, 9-10 giugno 2005

A. BIASON, G. Boschetti, A. Gasparetto, M. Giovagnoni and V. Zanotto **“A Force-Torque**

**Sensor for Applications in Medical Robotics”** Proceedings of the 7th International Conference on Advanced Manufacturing Systems and Technology AMST '05, Udine, 9-10 giugno 2005

**CORRELATORE NELLE SEGUENTI  
TESI**

**PROGETTO E REALIZZAZIONE DI UN ROBOT A SEI GRADI DI LIBERTÀ CON IL SUO SISTEMA DI CONTROLLO**

Relatore: Alessandro Gasparetto; Correlatore: Adriano Biason; Tesista: Ruben Del Fabbro 2002/2003

**PROGETTO DI UN SENSORE DI FORZA E COPPIA PER UN ROBOT**

**CARTESIANO** Relatore: Alessandro Gasparetto; Correlatore: Adriano Biason; Tesista: Ruben Del Fabbro 2002/2003

**PIANIFICAZIONE DI TRAIETTORIE PER MANIPOLATORI ROBOTICI**

Relatore: Alessandro Gasparetto; Correlatore: Adriano Biason; Tesista: Claudio Mantovani 2002/2003

**IMPLEMENTAZIONE DI UN SISTEMA DI VISIONE ROBOTICO**

Relatore: Alessandro Gasparetto; Correlatore: Adriano Biason; Tesista: Alessandro Pupatti 2003/2004

**PARTECIPAZIONE A CONVEGNI**

Gennaio 2005: AMST'05 Advanced Manufacturing Systems and Technology: Proceedings of the Seventh International Conference

Gennaio 2002: AMST'02 Advanced Manufacturing Systems and Technology: Proceedings of the Sixth International Conference

**COMPETENZE DIGITALI**

Ottima conoscenza dei sistemi operativi Microsoft Windows, GNU/Linux e Android

Ottima conoscenza delle suite Microsoft Office, Google Office e Libreoffice

Ottima conoscenza dell'uso di browser Chrome, Edge, Firefox, Brave

Ottima conoscenza uso Gmail, Drive e altri strumenti Google

Ottima conoscenza dell'uso di modellatori solidi e superficiali come Autodesk Inventor, Solid Works, Solid Edge, Maya e Sketchup

Buona conoscenza dei linguaggi di programmazione C, Python, Php, Java, Javascript, Basic, Pascal, Bash

Buona conoscenza di Matlab e Octave

Buona conoscenza linguaggi di markup HTML, XML, JSON

Buona conoscenza nella gestione di server GNU/Linux

Buona conoscenza di programmazione PLC con Ladder Diagram

Conoscenze base di programmazione per applicazioni Android con Android Studio

Conoscenze base di Realtà Virtuale e Aumentata

Conoscenza base di Crittografia e Cybersecurity

Conoscenze base di IA, Machine learning e Deep Learning

## COMPETENZE LINGUISTICHE

MADRELINGUA

ITALIANO E FRIULANO

ALTRE LINGUA

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

### INGLESE

ECCELLENTE

ECCELLENTE

BUONO

### SPAGNOLO

BASE

BASE

BASE

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

AGGIORNATO AL 21/07/2025