

FIT FOR MEDICAL ROBOTICS

RIVOLUZIONARE LA RIABILITAZIONE: IMPRENDITORIALITÀ E FORMAZIONE, UN DIALOGO PER IL CAMBIAMENTO

VENERDÌ 26 SETTEMBRE 2025

AUDITORIUM CONFININDUSTRIA, KILOMETRO ROSSO INNOVATION DISTRICT

PROGRAMMA

9:15 – 9:30 **Registrazione e welcome coffee**

9:30 – 9:45 **Welcome address**

Emilio Campana - Presidente della Fondazione Fit for Medical Robotics

Christian Cipriani – Direttore Scientifico dell’Iniziativa “Fit4MedRob”

Salvatore Majorana – Direttore del Kilometro Rosso

9:45 – 10:15 **Saluti istituzionali delle autorità**

10:15 – 11:00 **Panel di confronto “L’alta formazione e l’impatto sul tessuto industriale”**

Filippo Molinari – Vicerettore Politecnico di Torino

Eugenio Guglielmelli – Rettore Campus Biomedico di Roma

Maria Cristina Messa – Direttore Scientifico Fondazione Don Gnocchi

11:00- 11:30 **Coffee break**

Sinergia tra PMI e innovazione per plasmare il futuro

11:30 – 12:00 Stefano Marcandelli – Tecnobody - keynote

12:00 – 12:45 **Panel di confronto**

Donato Cappetta – Eustema

Francesco Ferro – PAL Robotics

Giovanni Piccininno – Itemoxygen

12:45 – 13:45 **Light lunch**

Sinergie per la Riabilitazione: il ruolo della clinica nell’innovazione

13:45 – 14:15 Irene Aprile – Fondazione Don Gnocchi - Keynote



Panel di confronto

- 14:15 – 15:00 Franco Molteni – Villa Beretta Valduce
Christian Lunetta – Istituti Clinici Maugeri
Giuseppina Sgandurra – Fondazione Stella Maris
-

15:00 – 15:30 **Giovani ricercatori Fit4MedRob**

Intervento giovane ricercatrice e ricercatore

15:30- 16:15 **Panel di confronto: “Innovazione, start up e industria: quale futuro?”**

- Francesco Clemente – Prensilia
Matteo Malosio – Rehabilia technologies
Alessandro Molle – Consiglio Nazionale delle Ricerche
-

16:15-16:30 Chiusura della giornata e saluti



Ministero
dell'Università
e della Ricerca



Italiadomani
PIANO NAZIONALE
DI RIPRESA E RESILIENZA



PNC
Piano nazionale per gli investimenti
complementari al PNRR
Ministero dell'Università e della Ricerca



Fit for Medical Robotics