



PROVVEDIMENTO

Progetto PNC0000007 - FIT4MEDROB: Fit for Medical Robotics” - Spoke 2

APPROVAZIONE della GRADUATORIA relativa all'Avviso pubblico per la presentazione di progetti di ricerca industriale e sviluppo sperimentale 'bandi a cascata' da finanziare nell'ambito del Piano nazionale per gli investimenti complementari al PNRR (PNC, istituito con il decreto-legge 6 maggio 2021, n. 59, convertito dalla legge n. 101 del 2021) a seguito dell'avviso pubblico per la concessione di finanziamenti destinati ad iniziative di ricerca per tecnologie e percorsi innovativi in ambito Sanitario e Assistenziale (Decreto Direttoriale n. 931 del 06-06-2022), progetto PNC0000007 - Fit for Medical Robotics (acronimo: Fit4MedRob) finanziato con il Decreto Direttoriale 9 dicembre 2022, prot. n. 0001984- CUP B53C22006960001

IL DIRETTORE

VISTO che le Commissioni di valutazione (nel seguito “Commissioni”) sono state costituite con Provvedimento prot. n. 51440 del 21.02.2025 per le Tematiche 2.1, 2.2 e con Provvedimento prot. n. 51444 del 21.02.2025 per le Tematiche 2.3, 2.4, 2.5;

CONSIDERATO che le Commissioni hanno esperito le attività di esame, valutazione e assegnazione dei punteggi delle proposte progettuali secondo i criteri e le formule indicati nel Bando;

DELIBERA

- di approvare le graduatorie finali di merito formulate dalle Commissioni come da tabelle sotto riportate:



Tematica	ACRONIMO E TITOLO PROGETTO	Proponenti	Forma di Partecipazione	Punteggio
2.1	FTEXES - Functionalized TEXTiles for Electrical Stimulatio	1. Politecnico di Milano Polo Territoriale di Lecco 2. Sensor ID srl 3. Partitalia srl	congiunta	67



Tematica	ACRONIMO E TITOLO PROGETTO	Proponenti	Forma di Partecipazione	Punteggio
2.2	AH04 - Tele-rehabilitation for Upper Limb Difference: AI Game-based Decision Support System including Assistive Technology and Health Data Analytics and for Enhanced Embodiment in Healthcare Robotics	1. BionIT Labs srl 2. Politecnico di Bari	congiunta	74
	ARM-REHAB – Prototipazione e validazione di un esoscheletro per arto superiore personalizzato per la fisioterapia e il recupero funzionale avanzato	1. ITOP Spa Officine Ortopediche spa	singola	criterio/i sotto soglia
	CARE - Conversational Avatar for Rehabilitation with Enhanced assistance	1. Dipartimento di Ingegneria dell'Innovazione, Università del Salento 2. Azienda Sanitaria Locale di Lecce	congiunta	68
	ExoFES@casa - Tecnologia ibrida per la riabilitazione domiciliare e l'assistenza: Esoscheletro per il braccio combinato con Stimolazione Elettrica Funzionale e Exergames	1. Politecnico di Milano - Polo territoriale di Lecco 2. Congedo Culturarte srl	congiunta	81
	FOG-APP - Supporto per il FOG nel Parkinson	1. Politecnico di Torino 2. Università degli studi di Sassari	congiunta	69
	HOLO-CARE - Holographic Technologies-based augmented reality for CArdiopulmonaRy and cognitivE rehabilitation	1. Università della Calabria 2. INRCA	congiunta	criterio/i sotto soglia
	Learn-to-rehab - Applicazione delle tecniche di machine-learning per la produzione di un modello ibrido di riabilitazione cognitiva nella disabilità neuro-oncologica	1. Università degli Studi di Brescia 2. Università degli Studi di Messina	congiunta	criterio/i sotto soglia
	MEDROB4REHAB - Soluzione robotica integrata per il supporto e il monitoraggio della riabilitazione motoria domiciliare	1. Università Politecnica delle Marche 2. Università di Catania 3. Azienda Ospedaliera per l'Emergenza Cannizzaro Catania	congiunta	78
	NeuroRobCoRe – Interfacce Neurorobotiche Ibride per il Controllo e il Recupero della Funzionalità Motoria e Verbale	1. Alma Mater Studiorum - Università di Bologna 2. Dialog Ausili Srl 3. Abilcare srl	congiunta	93
	RoboHome - Rehabilitation with ROBOTics at HOME	1. Università degli Studi della Campania Luigi Vanvitelli 2. Azienda Unità Sanitaria Locale di Bologna - IRCCS Istituto delle Scienze Neurologiche 3. TinBobS.r.l.	congiunta	89
VG4REHAB - Sistema touchless low-cost per tele-riabilitazione della mano basato su computer vision, IA e realtà virtuale denominato Virtual Glove	1. Università degli Studi dell'Aquila	singola	67	



Tematica	ACRONIMO E TITOLO PROGETTO	Proponenti	Forma di Partecipazione	Punteggio
2.3	ESCAPE – Eye-tracking e Stampelle strumentate per la stima del Carico Attentivo dei Piloti di Esoscheletri	1. Università degli Studi di Brescia 2. Università degli Studi di Palermo	congiunta	78,33
	MARES - Monitoring Attention in Rehabilitation through EEG Sensing	1. Università del Salento – Dipartimento di Ingegneria dell'Innovazione	singola	71
	PATRIAS - Processi ATTentivi nella Riabilitazione robotica dell'Arto Superiore	1. Politecnico di Bari 2. USL Toscana Nord Ovest 3. Scuola IMT Alti Studi Lucca	congiunta	76
	RISVEGLIO - Piattaforma multi-Sensore per la Valutazione dello stato attentivo e del carico cognitivo in terapie di riabilitazione robotica dell'arto superiore in realtà mista	1. Università degli Studi Roma Tre – Dip.to Ingegneria Industriale, Elettronica e Meccanica 2. Università degli Studi di Messina 3. Università degli Studi di Ferrara	congiunta	86



Tematica	ACRONIMO E TITOLO PROGETTO	Proponenti	Forma di Partecipazione	Punteggio
2.4	ERMES - Ecosistema in Realtà Mista per la riabilitazione del cammino in ambiente immersivo	1. Università degli Studi di Trento 2. Università degli Studi dell'Aquila	congiunta	70,67
	Moon4Children - Moon4Children: progettazione, sviluppo e valutazione di usabilità di un sistema riabilitativo multidominio immersivo con camminata omnidirezionale per popolazioni di pazienti pediatrici	1. Azienda Ospedaliera di Rilievo Nazionale Santobono-Pausilipon 2. Fondazione IRCCS Istituto Neurologico Carlo Besta 3. TinBob srl	congiunta	84,33
	SUPER-ARM - Sviluppo di Robot Pediatrico per la Riabilitazione dell'Arto Superiore e Raccomandazioni per l'Uso in Clinica	1. Politecnico di Bari 2. Ospedale Pediatrico Bambino Gesù	congiunta	83,67



Tematica	ACRONIMO E TITOLO PROGETTO	Proponenti	Forma di Partecipazione	Punteggio
2.5	COB4HW - COBots for the Healthy Worker	1. Politecnico di Milano 2. Università della Calabria 3. Univesità Magna Graecia di Catanzaro	congiunta	criterio/i sotto soglia
	CURA – Caring Utility Robot Assistant	1. ITALROBOT srl	singola	criterio/i sotto soglia
	EXOCUPP - Valutare come l'uso di esoscheletri per la movimentazione manuale di pazienti impatta su controllo neuromuscolare, cinematica e abilità cognitive dell'operatore	1. Università degli Studi di Brescia 2. Università degli Studi di Cagliari	congiunta	73



- di demandare a successivo decreto l'elenco dei progetti ammessi al finanziamento e la definizione del relativo contributo.

Il presente provvedimento sarà pubblicato sul sito istituzionale del Consiglio Nazionale delle Ricerche <https://www.urp.cnr.it/> e sul sito della Fondazione.

Il Direttore

Dott. Ing. Lorenzo Molinari Tosatti