

Hermes Giberti si è laureato in Ingegneria Meccanica nel 1998 presso il Politecnico di Milano, dove, nel 2002, ha conseguito il titolo di Dottore di Ricerca in Meccanica Applicata. Nel 2002 è stato titolare di un assegno di ricerca dal titolo "Calibrazione di robot per applicazioni Mediche" inserito nell'ambito del progetto di ricerca nazionale RIME (Robots in Medical Environment) presso il Dipartimento di Meccanica dell'Università degli Studi di Brescia.

Nel dicembre del 2002 ha vinto un posto di Ricercatore Universitario di ruolo nel SSD ING-IND/13 (Meccanica Applicata alle Macchine) presso il Dipartimento di Elettrotecnica del Politecnico di Milano. Attualmente è ricercatore confermato presso il Dipartimento di Meccanica del Politecnico di Milano dove è titolare dei corsi: "Fondamenti di Meccanica Teorica Applicata", "Dinamica delle Macchine" e "Progettazione Meccanica Funzionale".

I suoi attuali interessi scientifici riguardano l'automazione industriale e in particolare la sintesi cinematica, il progetto e la realizzazione di sistemi automatici, attingendo a quell'insieme di competenze che vanno sotto il nome di Meccatronica. In particolare modo si è dedicato allo studio di sistemi robotici a cinematica parallela e ai sistemi di azionamento elettrico e pneumatico. È autore di circa 70 pubblicazioni scientifiche, presentate a congressi nazionali e internazionali o pubblicate su riviste specializzate.