

CURRICULUM VITAE DELL'ATTIVITA' SCIENTIFICA E DIDATTICA

di Antonio Sgorbissa

Sommario

1	Informazioni generali	3
1.1	Dati anagrafici	3
1.2	Inquadramento della mia attività di Ricerca e Didattica nel Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi	3
1.3	Persone di riferimento	5
2	Elenco delle posizioni ricoperte	5
2.1	Posizione attuale	5
2.2	Posizioni precedenti	5
3	Incarichi istituzionali	6
4	Attività didattica	6
4.1	Attività didattica presso la Facoltà di Lettere e Filosofia e la Scuola di Scienze Sociali	6
4.2	Altra attività presso la Facoltà di Lettere e Filosofia e la Scuola di Scienze Sociali	8
4.3	Attività didattica presso la Facoltà di Ingegneria / Scuola Politecnica	8
4.4	Relatore di Tesi di Laurea Magistrale e Triennale	10
4.5	Risultati della rilevazione delle opinioni degli studenti frequentanti	10
5	Progettazione di Corsi di Laurea e promozione di reti internazionali per la formazione	12
6	Impegno nell'alta formazione	13
6.1	Dottorato	13
6.2	Master Universitari	14
6.3	Assegni di Ricerca	14
7	Finanziamento di posizioni da Ricercatori a Tempo Determinato RTDA	14
8	Attribuzione di incarichi di insegnamento ufficiale presso atenei e organismi di formazione internazionali ed esteri	14
9	Attività editoriali e organizzative	15
9.1	Associated Editor di riviste e convegni internazionali	15
9.2	Comitato Organizzatore di Convegni	15
9.3	Organizzatore di Special Session e Workshop	15
9.4	Membro del Comitato Organizzatore di Convegni, organizzatore di WorkShop e Special Session	16
9.5	Revisore di articoli scientifici	17
9.6	Valutatore di progetti	17
10	Qualificazione della ricerca	18
10.1	Partecipazione a enti o istituti di ricerca, esteri e internazionali, di alta qualificazione	18
10.2	Conseguimento di premi e riconoscimenti pubblici per l'attività scientifica	18
10.3	Apparizione sui media	19
11	Relazioni su invito e Keynote speeches	21
11.1	Relazioni su invito a Convegni ed Eventi	21
11.2	Keynote Speech	22
12	Attività progettuale	22
12.1	Progetti di ricerca in cui ho svolto il ruolo di Ricercatore	22
12.2	Progetti di ricerca in cui ho svolto il ruolo di Coordinatore della ricerca, Promotore, Principal Investigator per l'Università di Genova, Coordinatore	23
12.3	Contratti di ricerca	25
12.4	Progetti di ricerca in preparazione o in attesa di valutazione	25
12.5	Networking	26
13	Attività di trasferimento tecnologico	27
13.1	Allestimenti su commissione e partecipazione a eventi pubblici durante il mio ciclo di studi di dottorato	28

13.2	Attività di trasferimento tecnologico tramite partecipazione diretta a spin-off universitarie o collaborazioni con aziende o istituti pubblici o privati	28
13.3	Brevetti Europei e Extraeuropei	29
13.4	Brevetti Italiani	30
13.5	Trial clinici.....	30
13.6	Fondazione di Laboratori Congiunti.....	30
14	Publicazioni e parametri bibliometrici	30
14.1	Articoli su riviste internazionali	31
14.2	Articoli su rivista nazionali.....	33
14.3	Capitoli di edited book (inclusi Proceeding and Post-Proceeding pubblicati come edited books). 33	
14.4	Articoli in atti di convegno	36

1 Informazioni generali

1.1 Dati anagrafici

Nome e cognome: Antonio Sgorbissa
 Luogo e Data di nascita: Genova, 20/12/1970
 Residenza: Genova, Via di Fossatello 2/11
 Tel.: 320 4218938; Email: antonio.sgorbissa@unige.it

1.2 Inquadramento della mia attività di Ricerca e Didattica nel Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi

Svolgo dal 1997 attività di ricerca nell'ambito della Robotica, una delle aree di ricerca strategiche del DIBRIS, nella prospettiva di **valorizzare gli aspetti metodologici e tecnologici della Robotica legati all'Informatica**. In tale spirito ho promosso e aderito, fin dalla costituzione del Dipartimento nel 2012, al cosiddetto "Programma di Ricerca in Robotica" e alla successiva "Linea di Ricerca Robotics and Autonomous Systems (RAS)" di cui sono referente nella Commissione Ricerca del Dipartimento.

Il gruppo che coordino presso il **Laboratorium** si occupa di interazione uomo-robot, comportamento autonomo, pianificazione e controllo del movimento, rappresentazione della conoscenza, context-awareness, fusione sensoriale e localizzazione, monitoraggio di attività umane e situazioni tramite reti di sensori in ambienti intelligenti, architetture robotiche multi-agente. Negli ultimi sono miei ambiti prioritari la **robotica per l'assistenza e l'interazione sociale** (progetti CARESSES, wearAml, DARIO, e CYRANO – gli ultimi due in corso valutazione) e il **supporto ai soccorritori in gravi disastri ambientali** tramite squadre di droni cooperanti e sistemi indossabili (progetti PRISMA, DIONISO e ESCAP – quest'ultimo in valutazione). Restano ambiti applicativi di mio interesse, seppur meno prioritari, i veicoli mobili autonomi indoor e outdoor.

Dalla mia entrata in ruolo nel 2005 fino al 2012 ho afferito alla Facoltà di Lettere e Filosofia, presso la quale ho adempiuto alla maggior parte dei miei compiti istituzionali e didattici: sono stato **Delegato del Preside della Facoltà di Lettere e Filosofia** per i laboratori didattici di informatica AILEF, e titolare di insegnamenti per diversi Corsi di Studio. In seguito all'esperienza acquisita nell'insegnamento di discipline Informatiche a studenti di Facoltà "non tecniche", e sebbene dal 2012 la mia attività istituzionale e didattica afferisca in pieno al DIBRIS e alla Scuola Politecnica, ho tenuto fino al 2018 anche un insegnamento di Informatica frequentato da circa 150 studenti presso la Scuola di Scienze Sociali, che ha prodotto diverse tesi di Laurea nel Corso di Studi di Scienze e Tecniche Psicologiche. In tali anni, presso la Scuola Politecnica, sono stato titolare dell'insegnamento Informatica Industriale presso il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, poi divenuto Sistemi Operativi 2.

A partire dal 2008 ho fatto parte del gruppo ristretto di docenti che ha operato per la nascita e crescita dell'**Erasmus Mundus Joint Master Degree on Advanced Robotics EMARO** (in partnership con Ecole Centrale de Nantes e Warsaw University of Technology), alla progettazione della sua evoluzione **EMARO+** e della **Laurea Magistrale in Robotics Engineering**, e infine alla progettazione del Master Europa-Giappone **JEMARO** recentemente ammesso a finanziamento a partire dal 2020. In tale ambito sono stato ideatore e titolare di diversi insegnamenti mirati a valorizzare le componenti informatiche della robotica, contribuendo a decretare il successo di un Corso di Studi il cui numero di iscritti è significativamente cresciuto negli anni: Ambient Intelligence, Distributed Robotics/Cooperative Robotics, Social Robotics, e infine Real-Time Operating Systems (attivo anche nel primo anno del Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica).

Nell'ottica di **rafforzare i legami tra l'Università di Genova e l'Ecole Centrale de Nantes**, già partner EMARO, EMARO+ e JEMARO, ed estenderli all'ambito dell'Alta Formazione e della ricerca, nel 2014 ho coinvolto l'Ecole Centrale de Nantes come partner nel progetto DIONISO (PON R&C 2007-2013, Smart Cities and Communities and social Innovation) su tematiche di robotica per la ricerca e il soccorso in eventi di tipo sismico (l'Università di Genova, di cui sono responsabile locale, è soggetto capofila del progetto). Per supportare le attività di DIONISO, dal 2014 sono fondatore del **Centro di Ricerca Interuniversitario Robotics And Autonomous Systems in Emergency Scenarios (RASES)**, che coinvolge l'Università di Genova (Sede Amministrativa, Dipartimenti DIBRIS e DIME) e l'Ecole Centrale de Nantes, e dal 2016 sono Direttore del Centro. Il centro RASES ha oggi l'ambizione di favorire l'attivazione di **borse di dottorato in "co-tutela"** tra l'Ecole Centrale de Nantes e il Corso di Dottorato in Bioengineering and Robotics afferente al DIBRIS, seguendo lo schema adottato dal Corso di Dottorato in Ingegneria Meccanica, Energetica e Gestionale afferente al DIME, frutto di un faticoso processo durato quasi due anni. Il recente avvio di DIONISO, dopo alcuni ritardi dovuti a problematiche nei partner industriali del consorzio, mi ha consentito di finanziare un posto da **Ricercatore a Tempo Determinato di tipo A**, che è andato ad arricchire le risorse informatiche del DIBRIS a partire dal Novembre 2019.

Da Gennaio 2017 a Gennaio 2020 sono coordinatore del progetto **H2020 EU-Giappone CARESSES** (Culture-Aware Robots and Environmental Sensors Systems for Elderly Support). CARESSES introduce per la prima volta il concetto di "robot culturalmente competenti", in grado cioè di adattarsi al profilo culturale della persona con cui interagiscono, e vede il coinvolgimento di 6 partner europei e 3 partner giapponesi. Il progetto è menzionato sul portale web dell'Ateneo come uno dei 9 progetti di ricerca e sviluppo di cui l'Università di Genova è coordinatore (cui si aggiungono le 4 azioni di formazione e mobilità Marie Sklodowska Curie coordinate dall'Ateneo), ha ricevuto un significativo interesse mediatico e diversi riconoscimenti: è stato ufficialmente presentato al **Parlamento del Regno Unito**, è stato nominato **Progetto del Mese dalla Commissione Europea**, ed è uno dei 5 progetti per cui l'Università di Genova è stata riconosciuta come "key innovator" dall'**Innovation Radar** della Commissione Europea.

In seguito al successo di CARESSES, è mio obiettivo far diventare la **Robotica Autonoma finalizzata all'assistenza e all'interazione sociale**, di estrazione tipicamente informatica, area d'eccellenza del Dipartimento nella ricerca e nella didattica. Si noti che tale area è considerata prioritaria in ambito internazionale sia per quanto riguarda il mercato (si vedano per esempio i report di [Markets&Markets](#)) sia per quanto riguarda la ricerca (in questo momento sono aperte almeno tre call H2020 coerenti con tale ambito con scadenza Aprile 2020). In tale ottica, ho rafforzato nell'ultimo anno la mia collaborazione ormai triennale con [SoftBank Robotics](#), leader nel campo delle piattaforme umanoidi per l'interazione sociale, sto aprendo nuove collaborazioni con enti di ricerca e aziende, e sono fondatore nel 2019 di un **Laboratorio Congiunto in "Social Robotics"** (situato negli spazi del Laboratorium) con il coinvolgimento del DIBRIS e [Hanson Robotics](#), azienda di fama internazionale nel campo della robotica umanoide con sede a Hong Kong.

1.3 Persone di riferimento

- Renato Zaccaria, Professore Ordinario presso l'Università di Genova (fino a Ottobre 2019), DIBRIS, Via Opera Pia 13, 16145, Genova (Coordinatore locale EMARO, EMARO+, Robotics Engineering), *renato.zaccaria@unige.it*
- Vincent FREMONT, Full Professor, Centrale Nantes, ARMEN team@LS2N Lab, UMR CNRS 6004, 1 rue de la Noë, 44321 Nantes Cedex 3 (coordinatore JEMARO, partner nel progetto DIONISO, membro del consiglio scientifico RASES), *vincent.fremont@ec-nantes.fr*
- Gurch Randhawa PhD FFPH DL, Professor of Diversity in Public Health & Director, Institute for Health Research, University of Bedfordshire, Putteridge Bury Campus, Hitchin Road, Luton (partner nel progetto CARESSES), *Gurch.Randhawa@beds.ac.uk*
- Amit Kumar Pandey, President, Chief Technology Officer and Chief Science Officer of Hanson Robotics, G02A-2, G/F Photonics Centre, Phase One, Hong Kong Science Park, Pak Shek Kok, New Territories, Hong Kong (precedentemente partner nel progetto CARESSES e CTO SoftBank Robotics, partner nel Laboratorio congiunto in Social Robotics), *amit.pandey@hansonrobotics.com*
- Nak Young Chong, Professor of Information Science and Director of the Robotics Laboratory at JAIST, senior member and technical expert of IEEE, member of Korea Robotics Society Board of Directors (coordinatore dei partner giapponesi del progetto CARESSES), *nakyoun@jaist.ac.jp*

2 Elenco delle posizioni ricoperte

2.1 Posizione attuale

- Professore di Seconda Fascia a partire dall'Ottobre 2014.
- Nel 2014 sono stato abilitato al ruolo di Prof. di Prima Fascia nei settori ING-INF/05 e INF/01 nell'ambito dell'Abilitazione Scientifica Nazionale, superando 3 mediane su 3 in entrambi i settori concorsuali 01/H1 e 01/B1.

2.2 Posizioni precedenti

- Il 22 Febbraio 2000 ho conseguito il titolo di Dottore di Ricerca in Robotica. Titolo della tesi "Toward a multi-ethnic community of humans, mobile robots, and intelligent devices", relatore Prof. Renato Zaccaria.
- Dal maggio 2000 al 31 Dicembre 2000: incarico ufficiale del DIST per svolgere attività di ricerca presso il Mobile Robot Lab del Prof. Ronald C. Arkin (College of Computing - Georgia Tech, Atlanta, USA). In tale ambito sono stato "teaching assistant" per l'insegnamento di Mobile Robotics tenuto dal Prof. Ronald C. Arkin (incarico del College of Computing - Georgia Tech 801 Atlantic Drive, Atlanta, GA 30332-0280).
- Dall'1 Febbraio 2001 al 31 Gennaio 2003: titolare di Assegno di Ricerca presso il DII Facoltà di Ingegneria dell'Università di Parma.
- Dal 3 Marzo 2003 al 2 Marzo 2005: titolare di Assegno di Ricerca presso il DIST Dipartimento di Informatica, Sistemistica e Telematica dell'Università di Genova.
- Dall'1 Settembre 2005 al 29 Dicembre 2005: titolare di Assegno di Ricerca presso il CNR, Istituto di Scienze e Tecnologie della Cognizione, Roma.
- Dal 31 Dicembre 2005 al 31 Settembre 2014: ricercatore universitario nel settore ING/INF-05.

3 Incarichi istituzionali

- Dal 2006 al 2012: Delegato del Preside della Facoltà di Lettere e Filosofia per i laboratori didattici di informatica. Il mio ruolo all'interno della Facoltà di Lettere e Filosofia è stato uno degli elementi che ha posto le basi per i rapporti di collaborazione tra il DIST e i dipartimenti della Facoltà di Lettere e Filosofia e, attualmente, il DIBRIS e i Dipartimenti della Scuola di Scienze Umanistiche.
- Dal 2007 al 2009: membro della Commissione Aule per la Facoltà di Lettere e Filosofia.
- Da Dicembre 2007 a oggi: membro della Commissione Certificazioni ICT di Ateneo.
- Dal 2008 al 2012: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato Arti, Spettacolo e Tecnologie Multimediali.
- Dal 2011 a scioglimento del DIST: membro nella Giunta di Dipartimento del DIST.
- Maggio - Luglio 2011: membro della commissione sulla "Governance" nella fase che precede la costituzione del nuovo dipartimento DIBRIS.
- Da Luglio 2012 a Ottobre 2015: membro nella Giunta di Dipartimento del DIBRIS.
- Da Novembre 2013 a inizio 2014: membro della commissione per valutare il logo dipartimentale e le strategie di comunicazione per il Dipartimento.
- Dal 2013 a oggi: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato Bioingegneria e Robotica.
- Da Novembre 2013 a 2017: membro della Commissione Paritetica della Scuola Politecnica e, conseguentemente, membro della Commissione Paritetica di Dipartimento.
- Da Gennaio 2014 a Novembre 2015: referente per i curricula "Advanced Robotics and Robotic Design" e "Robotics and Autonomous System" nell'ambito del Corso di Dottorato Bioingegneria e Robotica.
- Da Novembre 2015 a oggi: membro della Commissione Didattica per il Corso di Dottorato Bioingegneria e Robotica.
- Dal 2015 a oggi: membro della Commissione Etica e, dal 2018, del Comitato Etico del DIBRIS.
- Dal 2018 a oggi: membro della Commissione Ricerca del DIBRIS.
- Dal 2018 a oggi: membro nella Giunta di Dipartimento del DIBRIS.
- Dal 2018 a oggi: membro della Commissione Orientamento della Scuola Politecnica e del CCS di Ingegneria Informatica.
- Dal 2018 a oggi: membro del Consiglio di Facoltà della Scuola Politecnica.
- Dal 2019 a oggi: membro del Comitato Etico del DAFIST.

4 Attività didattica

4.1 Attività didattica presso la Facoltà di Lettere e Filosofia e la Scuola di Scienze Sociali

E' opportuno evidenziare la grande "complessità" dell'offerta formativa presso la Facoltà di Lettere e Filosofia prima dell'Ordinamento D.M. 270, in cui uno stesso insegnamento poteva essere diviso in moduli con codici differenti, e attivato in diversi Corsi di Studio con diverse denominazioni e codici. Laddove possibile, ho cercato di riportare le corrette suddivisioni in moduli e le differenti denominazioni utilizzate, riportando le statistiche in mio possesso riguardanti il numero di iscritti.

- A.a. 2005/2006 (Totale 10 cfu)
 - Fondamenti di Informatica A (codice padre 31729) primo modulo (31321, 5 cfu, 63 iscritti)

- Fondamenti di Informatica A (codice padre 31729) secondo modulo (31322, 5 cfu, 35 iscritti)
 - *anche attivo come:* Sistemi di Gestione delle Informazioni S (41918, 5 cfu, 15 iscritti).
- A.a. 2006/2007 (Totale 15 cfu)
 - Fondamenti di Informatica A (45588, 5 cfu, 45 iscritti)
 - *anche attivo come:* Fondamenti di Informatica A (codice padre 31729) primo modulo (31321, 5 cfu, 2 iscritti);
 - Sistemi di Gestione delle Informazioni (45227, 5 cfu, 17 iscritti)
 - *anche attivo come:* Fondamenti di Informatica A (codice padre 31729) secondo modulo (31322, 5 cfu, 2 iscritti)
 - *anche attivo come:* Sistemi di Gestione delle Informazioni S (41918, 5 cfu, 8 iscritti);
 - Introduzione ai Sistemi Informativi Geografici (G.I.S.) (45360, 5 cfu, 6 iscritti).
- A.a. 2007/2008 (Totale 15 cfu)
 - Fondamenti di Informatica A (codice padre 31729) primo modulo (31321, 5 CFU, 41 iscritti);
 - Fondamenti di Informatica A (codice padre 31729) secondo modulo (31322, 5 CFU, 5 iscritti);
 - *anche attivo come:* Sistemi di Gestione delle Informazioni (45227, 5 cfu, 35 iscritti)
 - Introduzione ai Sistemi Informativi Geografici (G.I.S.) (45360, 5 cfu, 11 iscritti).
- A.a. 2008/2009 (Totale 18 cfu)
 - Sistemi di Gestione delle Informazioni (codice padre 53179) primo modulo (53180, 6 cfu, 92 iscritti)
 - Sistemi di Gestione delle Informazioni (codice padre 53179) secondo modulo (53181, 3 cfu, 48 iscritti)
 - Introduzione ai Sistemi Informativi Geografici (G.I.S.) (codice padre 53247) primo modulo (53248, 6 cfu, 27 iscritti);
 - Introduzione ai Sistemi Informativi Geografici (G.I.S.) (codice padre 53247) secondo modulo (53249, 3 cfu, 26 iscritti).
- A.a. 2009/2010 (Totale 18 cfu)
 - Sistemi di Gestione delle Informazioni (codice padre 53179) primo modulo (53180, 6 cfu, 100 iscritti)
 - Sistemi di Gestione delle Informazioni (codice padre 53179) secondo modulo (53181, 3 cfu, 48 iscritti)
 - G.I.S. e Analisi Spaziale (codice padre 56317) primo modulo (56318, 6 cfu, 12 iscritti)
 - G.I.S. e Analisi Spaziale (codice padre 56317) secondo modulo (56319, 3 cfu, 11 iscritti)
- A.a. 2010/2011 (Totale 9 cfu)
 - Sistemi di Gestione delle Informazioni (codice padre 53179) primo modulo (53180, 6 cfu, 71 iscritti)
 - Sistemi di Gestione delle Informazioni (codice padre 53179) secondo modulo (53181, 3 cfu, 48 iscritti)
- A.a. 2011/2012 (Totale 12 cfu) *Gli insegnamenti sono attivati in Corsi di Laurea Triennale e Magistrale Interateneo con Milano. Triennale: Scienze umane dell'ambiente, del territorio e del paesaggio; Magistrale: Valorizzazione culturale dell'ambiente e del paesaggio. Parte degli iscritti sono registrati a Milano.*
 - Elaborazione delle Informazioni (65620, 6 cfu, 43 iscritti)
 - Fondamenti di Cartografia Digitale (65635, 6 cfu, 6 iscritti)
- A.a. 2012/2013 (Totale 12 cfu) *Come nell'anno precedente, gli insegnamenti sono attivati in Corsi di Laurea Triennale e Magistrale Interateneo con Milano.*

- Sistemi di Elaborazione delle informazioni (72657, 6 cfu, 41 iscritti)
- Fondamenti di Cartografia Digitale (65635, 6 cfu, 1 iscritto)
- A.a. 2014/2015 (Totale 4 cfu) *Corso di Laurea in Scienze e Tecniche Psicologiche.*
 - Fondamenti di Informatica (67261, 4 cfu, circa 150 iscritti)
- A.a. 2015/2016 (Totale 4 cfu) *Corso di Laurea in Scienze e Tecniche Psicologiche.*
 - Fondamenti di Informatica (67261, 4 cfu, circa 150 iscritti)
- A.a. 2016/2017 (Totale 4 cfu) *Corso di Laurea in Scienze e Tecniche Psicologiche.*
 - Fondamenti di Informatica (67261, 4 cfu, circa 150 iscritti)
- A.a. 2017/2018 (Totale 4 cfu) *Corso di Laurea in Scienze e Tecniche Psicologiche.*
 - Fondamenti di Informatica (67261, 4 cfu, circa 150 iscritti)
- A.a. 2018/2019 (Totale 4 cfu) *Corso di Laurea in Scienze e Tecniche Psicologiche.*
 - Fondamenti di Informatica (67261, 4 cfu, circa 150 iscritti)

4.2 Altra attività presso la Facoltà di Lettere e Filosofia e la Scuola di Scienze Sociali

- Dal 2005 al 2013: ho svolto numerose valutazioni come responsabile per il riconoscimento delle "Abilità informatiche" per diversi Corsi di Studio:
 - Lettere Triennale (53417);
 - Scienze dell'antichità, magistrale (53546)
 - Lettere e civiltà classiche, magistrale (53570)
 - Lettere e civiltà moderne, magistrale (53553)
 - Metodologie filosofiche, magistrale (53570)
 - Scienze Geografiche (53418)
 - Lettere, ordinamento 509 (30473)
- Dal 2005 al 2013: in quanto Delegato del Preside per i laboratori didattici di informatica, ho fornito assistenza agli studenti e coordinato l'attività del personale tecnico nell'assistenza agli studenti e ai docenti, nella manutenzione degli strumenti informatici, e nella gestione del sito Web di Facoltà.
- Dal 2006 al 2008 ho ideato i tre cicli di seminario ailefOfelia (con il supporto del Dottorato in "Arte, Spettacolo e Tecnologie Multimediali") finalizzati ad offrire agli studenti l'opportunità di approfondire strumenti informatici per il montaggio video e la progettazione web, e a conseguire crediti formativi. Nel 2007 tale attività ha dato origine a una possibilità di stage presso la Visionauta srl, casa di produzione cinematografica indipendente, durante la realizzazione di un lungometraggio.
- Nel 2010 sono stato ideatore e promotore dell'insegnamento Robotica Cognitiva (6 cfu) attivato per a.a. 2010/11 nel Corso di Laurea magistrale in Metodologie Filosofiche, nel cui ambito ho svolto lezioni (titolare Prof.R. Zaccaria).

4.3 Attività didattica presso la Facoltà di Ingegneria / Scuola Politecnica

- A.a. 2005/2006 (Totale 5 cfu)
 - Informatica Industriale (37647, 5 cfu).
- A.a. 2006/2007 (Totale 5 cfu)
 - Sistemi Operativi 2 (45949, 5 cfu).

- A.a. 2007/2008 (Totale 5 cfu)
 - Sistemi Operativi 2 (45949, 5 cfu).
- A.a. 2008/2009 (Totale 5 cfu)
 - Sistemi Operativi 2 (45949, 5 cfu).
- A.a. 2010/2011 (Totale 10 cfu)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Real-Time Operating Systems (60200, 5 cfu)
- A.a. 2011/2012 (Totale 10 cfu)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Real-Time Operating Systems (60200, 5 cfu)
- A.a. 2012/2013 (Totale 10 cfu)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Real-Time Operating Systems (60200, 5 cfu)
- A.a. 2013/2014 (Totale 10 cfu + codocenza per 5 cfu)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Distributed Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 5 cfu)
- A.a. 2014/2015 (Totale 10 cfu + codocenza per 5 cfu)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Cooperative Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 5 cfu)
- A.a. 2015/2016 (Totale 11 cfu + codocenza per 5 cfu)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Cooperative Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
- A.a. 2016/2017 (Totale 11 cfu + codocenza per 5 cfu)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Cooperative Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
- A.a. 2017/2018 (Totale 10 cfu + codocenza per 4 cfu)
 - Ambient Intelligence (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics - codocenza (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
- A.a. 2018/2019 (Totale 10 cfu + codocenza per 4 cfu)
 - Ambient Intelligence (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics - codocenza (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
- A.a. 2019/2020 (Totale 16 cfu + codocenza per 4 cfu)
 - Ambient Intelligence (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics - codocenza (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)

- Informatica (56755, 6 CFU)

4.4 Relatore di Tesi di Laurea Magistrale e Triennale

Dal 2000 a oggi: sono stato relatore e correlatore di numerose Tesi di Laurea per i Corsi di Laurea di Ingegneria Informatica e Robotics Engineering, nonché per studenti della Facoltà di Lettere e Filosofia e per la Scuola di Scienze Sociali. In particolare, nell'ultimo quinquennio:

- 2014-2019: relatore di 23 Tesi di Laurea magistrali
- 2014-2019: relatore di 10 Tesi di Laurea triennali.
- 2018-2019: sono stato contattato e ho accolto 2 studenti della École polytechnique universitaire de Sorbonne Université per uno stage di 4 mesi, su tematiche inerenti al progetto CARESSES.

4.5 Risultati della rilevazione delle opinioni degli studenti frequentanti

Di seguito riporto tutti i dati riassuntivi in mio possesso relativi ai miei insegnamenti presso la Facoltà di Ingegneria e Scienze della Formazione (non sono riuscito a recuperare informazioni sui questionari della didattica compilati presso la Facoltà di Lettere e Filosofia, presso la quale ho insegnato fino al 2013). E' importante ricordare che, quando il numero di questionari compilati è inferiore a una certa soglia, non vengono forniti risultati dagli uffici: per tale ragione, non in tutti gli anni compaiono i risultati relativi a tutti gli insegnamenti.

Tutti i dati fanno riferimento alle domande riassuntive sul grado di soddisfazione degli studenti per l'insegnamento e il docente. Nell'anno 2013 / 2014 non è stata posta agli studenti una domanda riassuntiva: si riportano quindi le risposte alle domande "Il docente stimola / motiva l'interesse verso la disciplina?" e "Il docente espone gli argomenti in modo chiaro?" I dati a partire dal 2013/2014 sono stati ricontrollati sul portale di Ateneo.

Per ogni insegnamento viene riportata la somma delle risposte "Decisamente sì" e "Più sì che no" (eventualmente normalizzate sul numero totale di risposte per tener conto di studenti che non abbiano risposto alla domanda) e – a partire dal 2013/2014 - il numero di schede compilate tra parentesi.

A.a. 2006/2007

- 45949 Sistemi Operativi 2: 82.26% complessivamente soddisfatto.

A.a. 2007/2008

- 45949 Sistemi Operativi 2: 100% complessivamente soddisfatto.

A.a. 2009/2010

- 56576 Ambient Intelligence: 85.72% complessivamente soddisfatto.

A.a. 2010/2011

- 60200 Real-Time Operating Systems: 86.67% complessivamente soddisfatto.

A.a. 2012/2013

- 60200 Real-Time Operating Systems: 100% complessivamente soddisfatto.

A.a. 2013/2014

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - "Il docente stimola / motiva l'interesse verso la disciplina?" 97.06% (34)
 - "Il docente espone gli argomenti in modo chiaro?" 97.06% (34)

A.a. 2014/2015

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 82,6% (24)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 86,9% (23)
- 80188 Ambient Intelligence:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 80% (5)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (5)
- 60200 Fondamenti di Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 86,2% (109)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 90,4% (94)

A.a. 2015/2016

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 90,3% (36)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 93,7% (31)
- 80188 Ambient Intelligence:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 100% (7)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (7)
- 67261 Fondamenti di Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 85% (131)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 93% (125)

A.a. 2016/2017

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 88% (26)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 91% (24)
- 67261 Fondamenti di Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 90% (106)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 97% (90)

A.a. 2017/2018

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 83% (65)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 93% (58)
- 94866 Social Robotics:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 100% (7)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 83% (6)
- 67261 Fondamenti di Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 88% (89)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 96% (76)

A.a. 2018/2019

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 88% (56)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 96% (51)

- 80188 Ambient Intelligence:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 100% (5)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (5)
- 67261 Fondamenti di Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 88% (118)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 95% (91)

A.a. 2018/2019

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 98.15% (62)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 98.15% (54)
 - Si noti anche:
 - Il docente stimola / motiva l'interesse verso la disciplina? 96.29%
 - Il docente espone gli argomenti in modo chiaro? 96.67%
- 80188 Ambient Intelligence:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 84.62% (17)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (13)
 - Si noti anche:
 - Il docente stimola / motiva l'interesse verso la disciplina? 100%
 - Il docente espone gli argomenti in modo chiaro? 100%
- 56755 Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 88.58% (75)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 94.03 (67)
 - Si noti anche:
 - Il docente stimola / motiva l'interesse verso la disciplina? 92.95%
 - Il docente espone gli argomenti in modo chiaro? 88.58%

5 Progettazione di Corsi di Laurea e promozione di reti internazionali per la formazione

- Dal 2005 a oggi: Ho progettato e sono stato titolare dell'Insegnamento Informatica Industriale, poi divenuto Sistemi Operativi 2 e infine Real-Time Operating Systems. L'insegnamento è oggi attivo presso il Corsi di Studi in Ingegneria Informatica e Robotics Engineering, ed è stato mutuato negli anni da diversi Corsi di Studi.
- Dal 2008 a oggi: Ho fatto parte del gruppo ristretto di docenti che ha operato per la nascita e crescita dell'European Master on Advanced Robotics EMARO, Master integrato Erasmus Mundus condotto da tre Istituzioni Europee e tre partner associati in Asia (Ecole Centrale de Nantes- France, Warsaw University of Technology - Poland, University of Genova - Italy, Asian Institute of Technology - Thailand, Faculty of Science and Technology in Keio University - Japan, Shanghai Jiao Tong University - China). In tale contesto ho progettato l'insegnamento Ambient Intelligence (di cui sono titolare dal 2010/2011 a oggi), e l'insegnamento Distributed Robotics (di cui sono stato titolare nel 2013/2014, poi divenuto Cooperative Robotics).

- Nel 2014: ho contribuito alla progettazione e sono tra i proponenti del nuovo Master Europeo in robotica [EMARO+](#) che prosegue l'esperienza di EMARO (con l'aggiunta di una quarta sede Europea, Jaume I University, Spain) approvato per finanziamento nell'ambito del programma "Erasmus+". In tale contesto ho progettato gli insegnamenti Cooperative Robotics (di cui sono stato titolare dal 2014/2015 al 2016/2017) e Social Robotics (di cui sono titolare dal 2017/2018 a oggi). In EMARO+ sono anche titolare di Ambient Intelligence e Real-Time Operating Systems.
- Nel 2019: ho contribuito alla progettazione e sono tra i proponenti del nuovo Master Europa-Giappone in robotica [JEMARO](#) che espande l'esperienza di EMARO con un nuovo Master ERASMUS Mundus Europa-Giappone (Ecole Centrale Nantes, France; Keio University, Japan; University of Genoa, Italy; Warsaw University of Technology, Poland). JEMARO è stato approvato da EACEA nel settembre 2019 e partirà ufficialmente – inglobando EMARO – con l'a.a. 2020-2021, fra gli unici tre approvati, di cui due tecnologici.
- Nel 2020 sono proponente della proposta IENE-10 (Erasmus+) finalizzato al training di operatori socio-sanitari all'uso di robot intelligenti in situazione di assistenza, con la partnership di Middlesex University, London, UK, Università degli Studi di Genova, Italy, Asociatia EDUNET, Romania, Technologiko Panepistimio, Cyprus, University of Bedfordshire, Luton, UK, Fachhochschule Vorarlberg GmbH, Austria.

6 Impegno nell'alta formazione

6.1 Dottorato

- Dal 2008 al 2012: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato "Arti, Spettacolo e Tecnologie Multimediali".
- Dal 2013 a oggi: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato Bioingegneria e Robotica
 - Dal 2013 al 2015: referente per il Curriculum "Advanced Robotics and Robotic Design";
 - Dal 2015 a oggi: membro della Commissione Didattica;
 - Nel 2017/2018: co-docente in un insegnamento di Dottorato finalizzato all'acquisizione di competenze per la presentazione di contenuti scientifici (obbligatorio per tutti gli studenti)
 - Nel 2018/2019 e nel 2019/2020: docente nell'insegnamento di Dottorato "Theatrical techniques for Scientific Presentation" (obbligatorio per tutti gli studenti)
- Dal 2005/2006: co-tutor di 4 studenti di Dottorato del Corso in "Ingegneria Elettronica, Informatica, della Robotica e delle Telecomunicazioni":
 - Ing. Fulvio Mastrogiovanni - XX Ciclo;
 - Ing. Francesco Capezio - XX Ciclo;
 - Ing. Antonello Scalmato - XXIV Ciclo;
 - Ing. Younes El Hamdi - XXV Ciclo.
- Dal 2010/2011: docente tutor ufficiale di 3 studenti di Dottorato del Corso in "Ingegneria Elettronica, Informatica, della Robotica e delle Telecomunicazioni", Scuola di Dottorato in "Scienze e Tecnologie per l'Informazione e la Conoscenza":
 - Ing. Damiano Verda XXVI Ciclo;
 - Ing. Barbara Bruno XXVII Ciclo;
 - Ing. Roberto Marino XXVIII Ciclo.
- Dal 2013/2014 a oggi: docente tutor ufficiale di 3 studenti di Dottorato del Corso in "Bioengineering and Robotics", Curriculum "Advanced Robotics and Robotics Design":
 - Ing. Aidos Sarsembayev XXIX Ciclo;
 - Ing. Muhammad Hassan Tanveer XXXI Ciclo;

- Ing. Luca Morando XXXV Ciclo.

6.2 Master Universitari

- Nel 2005/2006: Docente nel Master Universitario di secondo livello in Scienze Cognitive;
- Nel 2007/2008: Docente nel Master Universitario di secondo livello in didattica e valorizzazione degli Istituti di cultura (linguaggi per il Web);
- Nel 2009/2010: Docente nel Master Universitario di II livello in ICT e Sicurezza, per l'innovazione dei contesti produttivi e lo sviluppo di nuovi mercati (Sistemi in Tempo Reale).
- Nel 2019/2020 (in corso di definizione): sono stato invitato tra i docenti della Seconda Edizione di un Master di I livello che si rivolge a laureati triennali di fisioterapia, finalizzato alla riabilitazione supportata dalle tecnologie.

6.3 Assegni di Ricerca

- Aprile 2013 – Aprile 2017: Antonello Scalmato (PhD), assegnista di ricerca DIBRIS;
- Marzo 2014 - Luglio 2019: Barbara Bruno (PhD), assegnista di ricerca DIBRIS (prima di Marzo 2017 risulta formalmente tutor Prof. Renato Zaccaria per una mera ragione di fondi utilizzati);
- Gennaio 2014 - Giugno 2019: Carmine Tommaso Recchiuto (PhD), assegnista di ricerca DIBRIS (prima di Febbraio 2019 risulta formalmente tutor Prof. Renato Zaccaria per una mera questione di fondi utilizzati per il pagamento degli assegni);
- Febbraio 2017 a oggi: Roberto Menicatti, assegnista di ricerca DIBRIS;
- Aprile 2017 a oggi: Linda Battistuzzi (PhD), assegnista di ricerca DIBRIS.

7 Finanziamento di posizioni da Ricercatori a Tempo Determinato RTDA

- Nel Gennaio 2019 propongo il finanziamento di una posizione da RTDA su fondi di ricerca del progetto DIONISO. Il vincitore ha preso servizio nel Novembre 2019.

8 Attribuzione di incarichi di insegnamento ufficiale presso atenei e organismi di formazione internazionali ed esteri

- Dal Maggio 2000 al Dicembre 2000: Teaching Assistant presso College of Computing, Georgia Institute of Technology, Atlanta, USA.
- Nel settembre 2010: Insegnamento presso Ecole Centrale de Nantes, Nantes, France nell'ambito del Programma LLP/Erasmus a.a. 2009/2010 - Attività STA (Teaching Staff Mobility).
- Settembre 2012: Visiting Teacher con Scholarship del Consorzio EMARO (Erasmus Mundus Joint Master Degree on Advanced Robotics) presso Shanghai Jiao Tong University, Shanghai, China.
- Dal 2009 a oggi: Docente per il Consorzio internazionale EMARO e successivamente EMARO+ di Ambient Intelligence (insegnamento ufficiale semestrale in lingua inglese) per gli a.a. 2009/2010, 2010/2011, 2011/2012, 2012/2013, 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020.
- Dal 2013 a oggi: Docente per il Consorzio internazionale EMARO e successivamente EMARO+ di Real-Time Operating Systems (insegnamento ufficiale semestrale in lingua inglese) per gli a.a. 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020.

- Dal 2013/2014 a 2016/2017: Co-docente per il Consorzio internazionale EMARO e successivamente EMARO+ per Distributed Robotics/Cooperative Robotics (insegnamento ufficiale semestrale in lingua inglese) per l'a.a. 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017.
- Dal 2017/2018 a oggi: Co-docente per il Consorzio EMARO+ per Social Robotics (insegnamento ufficiale semestrale in lingua inglese) per l'a.a. 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020.

9 Attività editoriali e organizzative

9.1 Associated Editor di riviste e convegni internazionali

- Dal 2013 a oggi: Associated Editor dell'International Journal of Advanced Robotic Systems, SAGE Publications (membro dell'Editorial Board dal 2016). *Impact factor: 1.223. SJR Quartile: Software: Q2.*
- 2017: Associated Editor di Ro-Man 2017, 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Lisbona, 28 Agosto – 1 Settembre 2017.
- Dal 2019: Associated Editor di Intelligent Service Robotics Journal, Springer. *Impact factor: 1.346. SJR Quartile: Engineering: Q1, Artificial Intelligence: Q2.*
- Associate Editor for IROS2020, International Conference on Intelligent Robots and Systems, Las Vegas 2020
- Associate Editor for RoMan2020, The 29th IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Naples 2020

9.2 Comitato Organizzatore di Convegni

- Nel 2013: Video/Poster Chair nel comitato organizzatore di IEEE Ro-Man 2013, 22nd IEEE International Symposium on Robot & Human Interactive Communication", Gyeongju, Korea, Agosto 2013.
- Nel 2019: Special Sessions Chair nel Comitato Organizzatore di IEEE Ro-Man 2019, the 28th IEEE International Conference on Robot & Human Interactive Communication, New Delhi, India, 14-18 Ottobre 2019.
- Nel 2020: Awards Chair nel Comitato Organizzatore di Ubiquitous Robots 2020, the 17th International Conference On Ubiquitous Robots, Ritsumeikan University - Suzaku Campus, Kyoto, Japan, 22-26 Giugno 2020.

9.3 Organizzatore di Special Session e Workshop

- Nel 2009: Organizzatore di "The First International Workshop on Context-Awareness in Smart Environments: Background, Achievements and Challenges (CASEbac09 - joint with IEEE RO-MAN 2009), Toyama, Japan, 28 Settembre 2009".
- Nel 2014: Organizzatore del Workshop on "Wearable Technology and Human - Wearable Robot Interaction", co-located with the 2014 IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2014) Edinburgh, Scotland, UK, 25-29 Agosto 2014.
- Nel 2015: Organizzatore del 2nd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics (AIRO 2015), colocated with the 14th Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence, Ferrara, 22 Settembre 2015.
- Nel 2017: Organizzatore della Special Session "Cultural factors in human-robot interactions" presso convegno Ro-Man 2017, Lisbona, 28 Agosto – 1 Settembre 2017.

- Nel 2018: Organizzatore della Special Session "Cultural factors in human robot interaction (2nd edition), presso il convegno IROS2018, 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Madrid, Spagna, 1-5 Ottobre 2018.
- Nel 2019: Organizzatore del WorkShop "Paving the way to culturally-aware robots, ERF2019", presso European Robotics Forum 2019, Bucarest, Romania, 20 Marzo 2019.

9.4 Membro del Comitato Organizzatore di Convegni, organizzatore di WorkShop e Special Session.

- 2009: Membro del Program Committee di "The International Conference on Simulation, Modeling, and Programming for Autonomous Robots", Venezia, Italy, 2009.
- 2010: Membro del Program Committee di "The 6th International Conference on Intelligent Environments", Monash University, Kuala Lumpur, Malaysia, 19-21 Luglio 2010.
- 2010: Membro del Program Committee di "The International Conference on Simulation, Modeling, and Programming for Autonomous Robots", Darmstadt, Germania, 2010.
- 2011: Membro del Program Committee di IJCAI-11, The international joint conference on Artificial Intelligence, Barcelona, Spain.
- 2011: Membro del Program Committee di ECMR-11, The 5th European Conference on Mobile Robotics, Sept 7-9, Orebro, Sweden.
- 2011: Membro del Program Committee di BICA-11, 2nd International Conference on Biologically Inspired Cognitive Architectures, November 5-6, 2011, Washington D.C.
- 2011: Membro del Program Committee di MESA 2011, The 7th International ASME/IEEE Conference on Mechatronics & Embedded Systems & Applications, August 28-31, 2011, Washington, DC, USA.
- 2012: Membro del Program Committee di IAS-12, The 12th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, June 26-29, 2012, Jeju Island, Korea.
- 2012: Membro del Program Committee di BICA-12, The Annual International Conference on Biologically Inspired Cognitive Architectures, October 31 November 3, Palermo, Italy.
- 2013: Membro del Program Committee di AAMAS 2013, 12th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems, Maggio 5-10, Saint Paul, Minnesota.
- 2013: Membro del Program Committee di BICA 2013, Annual International Meeting on Biologically Inspired Cognitive Architectures (BICA), Kiev, Ukraine, Settembre, 14-15.
- 2014: Membro del Program Committee di IAS 13, the 13th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, Padova, Luglio 15-19.
- 2014: Membro del Program Committee di DARS 2014 : Distributed Autonomous Robotic Systems 2014, Daejeon, korea, Novembre 2-4.
- 2015: Membro del Program Committee di IJCAI 2015: 24th International Conference on Artificial Intelligence, Buenos Aires, July 27-31.
- 2015: Membro del Program Committee di AIRO 2015, 2nd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, co-located with the 14th Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence, Ferrara, September 22nd.
- 2016: Membro del Program Committee di AIRO 2016, 3rd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, co-located with AI*IA 2016 Genoa, Italy. November 28.
- 2016: Membro del Program Committee di ECAI 2016, 22nd European Conference on Artificial Intelligence, 29 August - 2 September 2016, The Hague, The Netherlands

- 2017: Membro del Program Committee di Ro-Man 2017, 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Lisbona, 28 Agosto – 1 Settembre 2017.
- 2018: Membro del Program Committee di IROS2018, 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Madrid, Spagna, 1-5 Ottobre 2018.
- Membro del Program Committee di IJCAI-PRICAI 2020, International Joint Conference on Artificial Intelligence --Pacific Rim International Conference on Artificial Intelligence, Yokohama, Japan, July 11-17, 2020.

9.5 Revisore di articoli scientifici

Sono revisore per numerose riviste e convegni internazionali. Riporto in seguito il Scimago Journal Rank di maggior rilevanza per i settori concorsuali 09/H1 e 01/B1. La lista che segue non è esaustiva.

- International Journal of Social Robotics, *SJR Computer Science: Q1*;
- IEEE Transactions on Robotics, *SJR Computer Science Applications: Q1*;
- IEEE Transactions on Cybernetics, *SJR Computer Science Applications, Human-Computer Interaction, Information Systems, Software: Q1*;
- IEEE Transactions on Systems Man and Cybernetics, part B: Cybernetics, *SJR Computer Science Applications, Human-Computer Interaction, Information Systems, Software: Q1*;
- Robotics and Autonomous Systems, *SJR Computer Science Applications, Software: Q1*;
- Robotica, *SJR Computer Science Applications, Software: Q2*;
- International Journal of Advanced Robotic Systems, *SJR Software: Q2*;
- Journal of Intelligent and Robotic Systems, *SJR Artificial Intelligence, Software: Q2*;
- Biologically Inspired Cognitive Architectures, *SJR Artificial Intelligence: Q2*;
- IEEE Robotics and Automation Letters, *non ancora nel database SJR*
- Journal of Guidance, Control and Dynamics, *SJR Control and Systems Engineering, Electrical and Electronic Engineering: Q1 (si noti che, data la mia ricerca in ambito robotico, mi capita di fare revisioni di articoli su riviste con impostazione più controllistica)*;
- Automatica, *SJR Control and Systems Engineering, Electrical and Electronic Engineering: Q1 (vedi sopra)*;
- IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, *SJR Control and Systems Engineering, Electrical and Electronic Engineering: Q1 (vedi sopra)*;
- International Joint Conferences on Artificial Intelligence;
- IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems,
- IEEE International Conference on Robotics and Automation;
- ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction;
- IEEE International Conference on Robot & Human Interactive Communication;
- European Conference on Artificial Intelligence;
- Intelligent Autonomous Systems.

9.6 Valutatore di progetti

- Dal 2010: valutatore di progetti per l'American Alzheimer Association.

- Dal 2010 al 2012: valutatore di più di 60 progetti in relazione alle agevolazioni finanziarie a valere sul P.O.R. Liguria 2007 - 2013 "Asse 1 Innovazione e Competitività". Azione 1.2.2 Ricerca Industriale e Sviluppo Sperimentale.
- Nel 2011: valutatore di progetti per la Research Promotion Foundation (RPF) of Cyprus.

10 Qualificazione della ricerca

10.1 Partecipazione a enti o istituti di ricerca, esteri e internazionali, di alta qualificazione

- Dal 2006 al 2008, dal 2012 a oggi: membro della IEEE Society ;
- Dal 2006 al 2008, dal 2012 a oggi: membro della IEEE Robotics and Automation Society;
- Dal 2010 a oggi: Membro del IEEE RAS Technical Committee on Networked Robots 04/2010.
- Dal 2014: fondatore e membro del Centro di Ricerca Interuniversitario Robotics And Autonomous Systems in Emergency Scenarios (RASES), che coinvolge l'Università di Genova (Sede Amministrativa, Dipartimenti DIBRIS e DIME) e l'Ecole Central de Nantes. RASES nasce con l'obiettivo rafforzare i legami tra l'Università di Genova e l'Ecole Centrale de Nantes, già partner EMARO, EMARO+ e JEMARO, ed estenderli all'ambito dell'Alta Formazione e della ricerca.
- Dal 2016 a oggi: direttore del Centro di Ricerca Interuniversitario Robotics And Autonomous Systems in Emergency Scenarios (RASES).
- Dal 2019: Socio di I-RIM, Istituto di Robotica e Macchine Intelligenti.

10.2 Conseguimento di premi e riconoscimenti pubblici per l'attività scientifica

- Nel 1998 e nel 1999: ho partecipato alla RoboCup World Competition a Parigi e Stoccolma, e ho contribuito al conseguimento del **secondo premio a Stoccolma** come membro della squadra Italiana ART team, composta da diverse Università Italiane coordinate dal Prof. Daniele Nardi dell'Università La Sapienza di Roma. In tale contesto, sono stato sviluppatore dell'architettura multi-agente ETHNOS, adottata dai robot nell'ART team per la comunicazione e il coordinamento multi agente, e ho contribuito allo sviluppo del robot Relè. Dopo il successo a Stoccolma, ART ha vinto il **secondo premio nel Campionato Europeo RoboCup** in Amsterdam 2000 (con il coordinamento del Prof. Giovanni Adorni). Infine, ETHNOS è stata utilizzata da un'altra squadra italiana, il Golem Team, vincitore del secondo premio nel Campionato Mondiale a Melbourne 2000.
- Nel 2000: nominato "**Scientific Challenge Award Finalist**" per l'articolo: Claudio Castelpietra, Luca Iocchi, Daniele Nardi, Maurizio Piaggio, Alessandro Scalzo, ANTONIO Sgorbissa (2001). Communication and Coordination Among Heterogeneous Mid-Size Players: ART99. In: Peter Stone, Tucker Balch and Gerhard Kraetzschmar eds. RoboCup 2000: Robot Soccer World Cup IV, Lecture Notes in Computer Science. vol. 2019, p. 86-95, Springer Verlag Germany, presentato a RoboCup 2000 Workshop, Melbourne, Australia, 2000.
- Nel 2000: il progetto "Staffetta" per la robotica mobile di servizio in ambito ospedaliero (frutto della ricerca svolta nei miei studi di dottorato) ha avuto coronamento in una presentazione/dimostrazione pubblica di risonanza nazionale presso l'Ospedale Gaslini di Genova (Maggio 2000), e ha valso a tre docenti del DIST (Proff. Pietro Morasso, Tullio Vernazza, R. Zaccaria) la nomina a Commendatore della Repubblica Italiana.
- Nel 2009: vincitore del **Best Paper Award** per l'articolo: F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria (2009). Distributed Context Assessment for Robots in Intelligent Environments, presentato al 9th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS 2008), Tsukuba, Japan, November 17-19, 2008.

- Nel 2012: nominato "**Best Cognitive Paper Award finalist**" per l'articolo: Antonello Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria (2012). Describing and Classifying Spatial and Temporal Contexts with OWL DL in Ubiquitous Robotics, presentato a 2012 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2012. RiverCentre, Saint Paul, Minnesota, USA, May 14, p. 237-244.
- 2 Novembre 2017: premio "Arte Scienza e Coscienza 2017" presso Palazzo Tursi nell'ambito de "Il Festival della scienza" per la mia attività di ricerca progetto CARESSES.
- Ottobre 2018: CARESSES nominato [Progetto del Mese](#) dalla Commissione Europea.
- Novembre 2018: CARESSES incluso nella lista dei "[Best Breakthrough](#)" ottenuti da Università del Regno Unito nella campagna MadeAtUni.
- 2018: Le tecnologie di CARESSES sono riconosciute dall'Innovation Radar della Commissione Europea: "[Culturally competent robots for residential and domestic healthcare or other application domains](#)" e "[Cloud services for culturally competent applications](#)". CARESSES è uno dei 5 progetti per cui l'Università di Genova è stata riconosciuta come "key innovator" dall'Innovation Radar.
- CARESSES riceve un Premio Innovazione SMAU durante lo SMAU Roadshow, Genova, 26 Novembre 2019.
- CARESSES è incluso tra le "100 ITALIAN ROBOTIC & AUTOMATION STORIES" nel nuovo report predisposto da Fondazione Symbola ed Enel, presentato il 5 Febbraio 2020 presso l'Auditorium Enel in Viale Regina Margherita 125, Roma (uno dei due progetti nell'area "salute").

10.3 Apparizione sui media

- 2008: Intervista ad Antonio Sgorbissa e articolo "La robotica in Zeneize", due terzi di pagina incentrati sia sulla mia attività di ricerca sia su quella teatrale, Il Secolo XIX di mercoledì 9 gennaio 2008.
- 2014: Intervista ad Antonio Sgorbissa su Focus Extra dell'Estate 2014 (Mondadori Scienza S.p.A.) a proposito dei sistemi multi-robot e del progetto PRISMA per la robotica di intervento.
- 2016: Una pagina su La Stampa del 6 dicembre 2016 a proposito del progetto H2020 CARESSES di cui sono coordinatore.
- 2016: Antonio Sgorbissa spiega il progetto CARESSES in un articolo sul giornale online OggiScienza, 7 Dicembre 2016
- 2016: Articoli su CARESSES nei giornali giapponesi Hokkoku Shimbun and Hokuriku Chunichi 11/9/2016 – 11/10/2016.
- 2017: Il lancio del progetto H2020 CARESSES di cui sono coordinatore ha ricevuto una grande attenzione dai media nel Regno Unito, con **uscite su maggiori quotidiani nazionali (tra cui The Times) e su più di 150 siti online (tra cui Mail Online) e numerose interviste alla BBC dei partner del progetto** (tra cui il popolare programma BBC Today), 01/30/2017 – 01/31/2017
- 2017: Articolo su CARESSES nel magazine giapponese "Senior Business Market", 01/16/2017.
- 2017: Due partner di CARESSES spiegano cos'è un robot "culturalmente competente" nel programma "Today" di BBC R4, 01/30/2017.
- 2017: Articolo su CARESSES in Marginalia online, 02/03/2017
- 2017: Un partner di CARESSES parla di robot culturalmente competenti su BBC Three Counties Radio, 2/5/2017.
- 2017: Un partner di CARESSES parla del progetto sulla televisione giapponese NHK, 03/17/2017.

- 2017: Un partner di CARESSES spiega il progetto nel programma “You & Yours” della BBC, 04/19/2017.
- 2017: Articolo su GTNews che cita il progetto CARESSES, 05/23/2017
- 2017: Antonio Sgorbissa spiega il progetto CARESSES su Il Secolo XIX (mezza pagina), 9/12/2017.
- 2017: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES al Festival della Scienza, intervista su TG5, 10/28/2017.
- 2017: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES in occasione del premio “Arte scienza e coscienza” ricevuto a “Palazzo Tursi” per il coordinamento di CARESSES, Il Secolo XIX online, 11/04/2017.
- 2017: Un partner di CARESSES parla di “robot badanti” su Al Jazeera, 12/27/2017.
- 2018: Due partner di CARESSES spiegano il progetto su Sunday Express, articolo ripreso da The Sun, the Daily mail, Radio 4 news bulletins, BBC Breakfast, Computer Active e Care Home Professional, Maggio 2018.
- 2018: Antonio Sgorbissa interviewed at the European Robotic Forum ERF2018 by Sebastian Weisenburger (Technical University of Munich), Tampere, Finland, 14 March 2018
- 2018: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES in un’intervista su Il Corriere della Sera, “Nelle case di riposo il robot-badante «sensibile» alle culture degli anziani”, 12/9/2018.
- 2018: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES su Radio Babboleo, 20/9/2018.
- 2018: Un partner del progetto CARESSES spiega il progetto in un’intervista su **Nature**, Vol 562, 11/10/2018.
- 2018: Un partner del progetto CARESSES spiega il progetto sulla TV Svedese (STV), 23/20/2018.
- 2018: CARESSES è stato ufficialmente presentato da Middlesex University al **parlamento del Regno Unito**, evento ripreso dai maggiori notiziari del Regno Unito e del mondo, tra cui la BBC, il Daily Mail, Independent, Sky tg24, Focus Italia, 16/10/2018.
- 2018: Antonio Sgorbissa e altri partner del progetto CARESSES spiegano il progetto su BBC 5, 4/12/2018.
- 2018: Un partner di CARESSES contribuisce a una “POST note” del “Parliamentary Office”, Robotics in Social Care, 12/12/2018.
- 2018: Un partner di CARESSES mostra l’integrazione di robot e case intelligenti sulla televisione giapponese MRO Hokuriku Broadcasting Co., Ltd. 1/12/2018.
- 2019: Articolo su CARESSES su Care Home Professional, 20/3/2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES su Sky tg 24, 1/3/2019.
- 2019: Il progetto CARESSES citato su Sky tg24, 7/3/2019.
- 2019: CARESSES citato all’inizio di un articolo sulla Silver Economy su Il Secolo XIX (una pagina), 8/4/2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES in un articolo su Mind (Le Scienze), Aprile 2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES sul canale TV Primocanale, 18/5/2019.
- 2019: Un partner di CARESSES spiega il progetto su New Statesman, 3/8/2019 .
- 2019: Articolo su CARESSES nel NewHam Magazine, numero 412, 9 Agosto – 12 Settembre 2019
- 2019: Due partner del progetto CARESSES spiegano il progetto in un Podcast su Robots in HealthCare

- 2019: Antonio Sgorbissa e un altro partner di CARESSES sono intervistati su The Telegraph a proposito della Robotica e le sue applicazioni nella società, 25/9/2019.
- 2019: Un partner di CARESSES parla del progetto e della robotica nella salute su The Telegraph, 2/10/2019.
- 2019: CARESSES mostrato su RAI 3 Regione Piemonte in un servizio su Abilitando 2019, Borgo Marengo, 4/10/2019
- 2019: Un partner di CARESSES parla del progetto su BBC4 You and Yours (uno dei programmi più popolari del Regno Unito) 1/11/2019
- 2019: una descrizione del progetto CARESSES è stata aggiunta su **Wikipedia** da un utente anonimo degli Stati Uniti nella pagina del robot Pepper, riprendendo le informazioni da articoli pubblicati sulla stampa internazionale (alcune imprecisioni sono state in seguito corrette), 3 luglio 2019.
- 2019: BBC 5 ha girato un programma per la televisione e radio inglese a fine Marzo 2020, in cui Mark Easton (Home Editor for BBC News) intervista a me e Chris Papadopoulos, Bedfordshire University. La messa in onda è stata posticipata per l'emergenza Coronavirus.

11 Relazioni su invito e Keynote speeches

11.1 Relazioni su invito a Convegni ed Eventi

- 2017: Antonio Sgorbissa, Nak Young Chong "Paving the way to Culturally-Competent Robots: the CARESSES project " webinar organizzato da EU-Japan Centre for Industrial Cooperation, 20 Ottobre 2017.
- 2017: Antonio Sgorbissa, "Il robot consapevole che assiste gli anziani", Festival della Scienza 2017, Palazzo della Borsa, Sala del Telegrafo, 28 Ottobre 2017.
- 2017: Antonio Sgorbissa, "Paving the way to Culturally-Competent Robots: the CARESSES project" invited talk at INCAROS (International Care Robot Symposium) 2017 and KOSMI (Korean Society of Medical Informatics) 2017 Fall Conference, Seoul, Korea, 15 e 16 Novembre 2017.
- 2018: Antonio Sgorbissa presenta CARESSES in una relazione presso la Planet Life Economy Foundation, Alzaia Naviglio Pavese, Milano, 27 Settembre 2018.
- 2018: Antonio Sgorbissa, Nak Young Chong, "CARESSES", 7th EU-Japan Symposium on ICT Research and Innovation, University of Vienna, 3 Dicembre 2018
- 2019: Antonio Sgorbissa, "Developing Culturally-Aware Robots", ERF2019 Workshop on "End user needs of Social Robots: Ecosystem, Implications and Policies, Bucharest, Romania, 22 Marzo 2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa, "Il robot CARESSES: un robot di compagnia sensibile alle differenze tra culture", Silver Economy Forum, Genova, 14 Giugno 2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa, "Creating Autonomous Robots", Activities Matter, The Barnet Care Quality Team, Middlesex University, 3 Settembre 2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa, "Il robot CARESSES: un robot di compagnia sensibile alle differenze tra culture", Salotto IBM, Abilitando 2019, Bosco Marengo, 4 Ottobre 2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa, "Il robot CARESSES: un robot di compagnia sensibile alle differenze tra culture", XL Congresso Nazionale SIFO, Genova, 21-24 Novembre 2019.
- Invito al panel ESOF 2020 - Trieste città della Scienza "SMART HEALTHCARE SYSTEM: CAN ARTIFICIAL INTELLIGENCE AND ROBOTICS IMPROVE THE QUALITY OF LIFE?", organizzato da Televita S.p.a, posticipato al 2-7 Settembre.

- Invito al Panel "ROBOETICA - L'UOMO È ANCORA AL CENTRO DELL'INNOVAZIONE?" organizzato da SIRI - Associazione Italiana di Robotica e Automazione per mercoledì 6 maggio 2020, posticipato a data da definirsi per l'emergenza Coronavirus.
- Invito come relatore al Workshop UK-Italy robotics and AI research collaboration, previsto per il 18 e 19 Marzo e posticipato a data da definirsi per l'emergenza Coronavirus

11.2 Keynote Speech

- 2019: Antonio Sgorbissa, Keynote Speaker at [Ubiquitous Robots](#) 2020, "Introducing Culture-Aware Robotics", Kyoto, Japan, 22-26 Giugno 2019.

12 Attività progettuale

Il mio ruolo nei progetti che seguono è classificato utilizzando la seguente terminologia:

- **Ricercatore** (ho partecipato alle attività di ricerca del progetto);
- **Coordinatore della ricerca** (ho avuto responsabilità di dirigere e coordinare le attività di ricerca del progetto, ma senza un ruolo formale verso l'ente finanziatore);
- **Promotore** (ho avuto un ruolo in prima persona nella stesura della proposta di progetto, o nello stabilire i contatti necessari a costituire la partnership di progetto);
- **Principal Investigator** (responsabile scientifico e gestore del finanziamento per conto del Dipartimento / Ateneo);
- **Coordinatore del progetto** (coordinatore del progetto nel caso in cui siano presenti più partner e responsabile formale verso l'ente finanziatore).

12.1 Progetti di ricerca in cui ho svolto il ruolo di Ricercatore

- 1998: "CERTAMEN", finanziato dal Ministero dell'Università e della Ricerca Scientifica e Tecnologica (MURST COFIN 1998). Attività: architetture software multi-agente e algoritmi per robot mobili di sorveglianza in ambiente indoor. Durata: 24 mesi. Inizio: 1998. Ruolo: **Ricercatore**.
- 2001: "Pianificazione e monitoraggio in tempo reale dei soccorsi in gravi disastri", finanziato dal CNR (Agenzia 2000). Attività: sistemi multi-agente distribuiti e in tempo reale per il supporto alle decisioni. Durata: 12 mesi. Inizio: 2001. Ruolo: **Ricercatore**.
- 2001: "Hybrid Vision System for Long Range Roving", finanziato dall'Agenzia Spaziale Italiana (ASI2000, ASI2001). Attività: tecniche di visione stereo per robot mobili in ambienti outdoor. Durata: 24 mesi. Inizio: 2001. Ruolo: **Ricercatore**.
- 2002: "RoboCare", finanziato dal Ministero dell'Istruzione, dell'Università e della Ricerca (Progetto strategico Legge 449/97), Settore "Piattaforme ITC abilitanti, complesse, ad oggetti, distribuite". Attività: architetture multi-agente e algoritmi per lo sviluppo di Ambienti Intelligenti, Robot Mobili e servizi incentrati sull'utente in applicazioni di Ambient Assisted Living. Durata: 36 mesi. Inizio: 2002. Ruolo: **Ricercatore**.
- 2003: "MADSys, Tecnologie software e modelli di conoscenza per progetto, sviluppo e sperimentazione di sistemi robotici multi-agente in ambienti reali", finanziato dal MIUR (PRIN 2003). Attività: architetture e algoritmi di navigazione e auto-localizzazione per lo sviluppo e l'implementazione di robot autonomi operanti in ambienti reali. Durata: 24 mesi. Inizio: 2003. Ruolo: **Ricercatore**.
- 2004: "Simulatore didattico: il gioco del porto di Genova", finanziato dal Parco Scientifico Tecnologico della Liguria. Attività: studio di un simulatore con componenti robotiche/gioco

interattivo con finalità pedagogiche con lo scopo di replicare le problematiche di uno scenario portuale. Durata: 16 mesi. Inizio: 2004. Ruolo: **Ricercatore**.

- 2011: "S.H.E.L.L. - Secure Habitat for an Enhanced Long Life", finanziato dal Ministero dello Sviluppo Economico (Made in Italy - Industria 2015). Attività: sviluppo di sistemi di Ambient Intelligence che possano essere facilmente installati e utilizzati in ambienti domestici, comprensivi di tecniche per la rappresentazione della conoscenza e il monitoraggio delle situazioni finalizzate ad applicazioni di Ambient Assisted Living. Inizio: 2011. Ruolo: **Ricercatore**.
- 2015: MAREA: Monitoring And Rescue Automation (Coordinato dal Distretto Tecnologico SIIT, con partner Oto Melara, Selex Galileo, Università di Genova, CNR, Canova tech, FOS, Graaltech, Hyla Soft, INSIS, Medservice.com, TechnoAware, Telerobot). Il progetto indirizza la gestione su base cooperativa auto-coordinante, di "squadre" di veicoli autonomi di sorveglianza e monitoraggio terrestre, acquatico di superficie e subacqueo. Durata: 30 mesi. Inizio: 2015. Ruolo: **Ricercatore** responsabile di Task (squadre di operatori con sistemi indossabili).

12.2 Progetti di ricerca in cui ho svolto il ruolo di Coordinatore della ricerca, Promotore, Principal Investigator per l'Università di Genova, Coordinatore

- 2004: "Robot mobile autonomo per ronde di sorveglianza in aeroporti/grandi aree", finanziato dal Parco Scientifico Tecnologico della Liguria. Attività: progettazione e sviluppo di un robot mobile outdoor (ANSER) per la sorveglianza in aeroporti e simili grandi aree. Il progetto ha prodotto due brevetti di cui sono inventore. Durata: 18 mesi. Inizio: 2004. Ruolo: **Coordinatore della ricerca**.
- 2005: "Studio di fattibilità per una casa intelligente al servizio di persone con ridotta capacità di vita autonoma", finanziato dal Parco Scientifico Tecnologico della Liguria. Attività: progettazione, sviluppo e allestimento di un sistema di Ambient Intelligence per applicazioni di Ambient Assisted Living, finalizzato alla rappresentazione e al monitoraggio di situazioni tramite fusione sensoriale in ambito domestico. Durata: 12 mesi. Inizio: 2005. Ruolo: **Coordinatore della ricerca**.
- 2006: "ROBOSWARM", finanziato dalla Commissione Europea (FP6 STREP). Attività: progettazione e sviluppo di soluzioni HW, architetture software e algoritmi di coordinamento e localizzazione per lo sviluppo di sciami di robot a basso costo finalizzati a diverse applicazioni in ambito civile (pulizia, sorveglianza, ecc.). Il progetto ha prodotto un brevetto di cui sono inventore. Durata: 30 mesi. Inizio: 2006. Ruolo: **Promotore, Ricercatore**.
- 2006: "Studio di fattibilità per un sistema integrato di videosorveglianza costituito da apparati robot mobili, infrastruttura fissa e sistemi trasportabili", finanziato dal Parco Scientifico Tecnologico della Liguria. Attività: aumentare le potenzialità del robot mobile outdoor di sorveglianza ANSER tramite una rete di videocamere di sorveglianza, sia a bordo sia distribuite nell'ambiente. Durata: 12 mesi. Inizio: 2006. Ruolo: **Coordinatore della ricerca**.
- 2008: "INTELLIGIS: INTEgrating Logic Languages Into GIS part I and II", progetto di Ateneo 2008 e 2009. Attività: progettazione e sviluppo di tecniche finalizzate ad aumentare le potenzialità dei Sistemi di Informazione Geografica esistenti tramite tecniche avanzate di rappresentazione della conoscenza e ragionamento. Durata: 24 mesi. Inizio: 2008. Ruolo: **Principal Investigator**.
- 2010: "ORPHEUS: Optimal Rescue Path in Hazardous Environments through Ubiquitous Sensing part I and II", progetto di Ateneo 2010 e 2011. Attività: sviluppo di sistemi indossabili e tecniche automatiche per la fusione sensoriale, la creazione di mappe, la localizzazione, l'esplorazione, a disposizione dei soccorritori coinvolti in operazioni di Search&Rescue. Durata: 24 mesi. Inizio: 2010. Ruolo: **Principal Investigator**.
- 2010: "COGSPACE: COGNitive Symbiosis for Proactive, Assistive and Cooperative Environments", finanziato dalla Regione Liguria con una borsa di dottorato triennale (Progr. Operativo C.R.O. Fondo Sociale Europeo Regione Liguria 2007-2013 Asse IV "Capitale Umano"). Attività: riconoscimento delle situazioni in un ambiente domestico tramite la fusione di informazione proveniente da sensori

distribuiti. Durata: 36 mesi. Inizio: 2010. Finanziamento Università di Genova: 73.562 Euro. Ruolo: **Principal Investigator**.

- 2011: "ARGONAUTS, Advanced Rescuing through Global Ontologies, Navigation, Assisted decision-making, and Ubiquitous Sensing", finanziato dalla Regione Liguria con una borsa di dottorato triennale (Progr. Operativo C.R.O. Fondo Sociale Europeo Regione Liguria 2007-2013 Asse IV "Capitale Umano"). Attività: estensione delle tecniche per la creazione automatica di mappe e la pianificazione attraverso reti di sensori ambientali distribuiti dai soccorritori coinvolti in operazioni di S&R. Durata: 36 mesi. Inizio: 2011. Finanziamento Università di Genova: 75.000 Euro. Ruolo: **Principal Investigator**.
- 2012: "INCONTRA, Metodi Innovativi di gestione ed elaborazione dell'informazione e della CONoscenza in sistemi di cooperazione tra operatori TRAsportistici e logistici", finanziato dalla Reg. Liguria con due Assegni di Ricerca per 2 anni (Progr. Operativo C.R.O. Fondo sociale europeo 2007/2013 Asse IV "Capitale Umano"). Attività: tecniche per l'estrazione e la rappresentazione della conoscenza, il ragionamento e assegnamento ottimo delle risorse in ambito logistico. Durata: 24 mesi. Inizio: 2012. Finanziamento Università di Genova: 104.000 Euro. Ruolo: **Principal Investigator, Promotore**.
- 2013: "PRISMA, Piattaforme cloud Interoperabili per SMART-government", finanziato dal MIUR (Programma Operativo Nazionale Ricerca e Competitività 2007-2013, settore Smart Cities and Communities and Social Innovation, Asse II - Azioni integrate per lo sviluppo sostenibile, ambito Cloud Computing Technologies per Smart Government). Attività: rappresentazione della conoscenza e strategie di coordinamento per squadre di Unmanned Aerial Vehicles e Sensor Network. Durata: 32 mesi. Inizio: 2013 (il bando prevedeva la partecipazione di soli soggetti con sede nelle Regioni della Convergenza; per tale motivo, pur avendo a tutti gli effetti partecipato all'ideazione del progetto, la partecipazione avviene tramite contratti di consulenza, vedi sezione corrispondente). Finanziamento Università di Genova: 500.000 Euro. Ruolo: **Coordinatore della ricerca, Promotore**.
- 2014: WearAml: WearAml - Wearable and Ambient Intelligence Make Assistive Robots Smarter (MAE, Progetti congiunti di ricerca Italia-Svezia). Il progetto si propone di sviluppare sistemi robotici e sensori distribuiti integrati in ambienti intelligenti, con l'obiettivo di assistere persone anziane – o con ridotta mobilità – nell'esecuzione di attività quotidiane. L'innovazione di WearAml risiede nell'introduzione di sensori indossabili (integrati in orologi, cinture, etc.) quali componenti cardine dell'ambiente intelligente. L'integrazione è sviluppata all'interno degli scenari delineati dal progetto FP7 ROBOT-ERA (di cui Örebro University è partner). In questo contesto, WearAml sviluppa soluzioni per utilizzare l'informazione fornita da sensori indossabili al fine di riconoscere, in modo accurato ed efficiente, le attività eseguite dalla persona, permettendo così a robot di assistenza e all'ambiente intelligente stesso di prendere decisioni migliori ed in minor tempo. Durata: 36 mesi. Inizio: 2014. Finanziamento Università di Genova: 90.000 Euro. Ruolo: **Coordinatore del progetto, Promotore**.
- 2016: DIONISO: Seismic Domotics Innovative Technologies for Home and System Safety, (PON R&C 2007-2013, Smart Cities and Communities and social Innovation), primo in graduatoria nell'ambito Domotica e approvato per il finanziamento con D.D. 0002371 del 17 /7/2014. Il progetto si propone obiettivi di ricerca interdisciplinari per la gestione delle emergenze e dei soccorsi post terremoto, integrando competenze scientifiche (ICT, Domotica e robotica, Geofisica, Ingegneria sismica, Medicina, Diritto) e imprenditoriali. Attività: realizzazione di sistemi robotici e "wearable" per il supporto ai soccorritori in operazioni di Search&Rescue. Ruolo: Responsabile scientifico per l'Università di Genova. N.B. Il progetto è stato approvato nel 2014, ma rallentato da problemi burocratici. Il giorno 29/8/2017, dopo una lunga fase di attesa, è stato registrato alla corte dei conti il decreto ministeriale 0001836 del 25/07/2017 che approva il finanziamento per un totale di 8.171.544,76, di cui 904,736 Euro quota DIBRIS. Ruolo: **Principal Investigator e responsabile del partner capofila, Promotore**.

- 2017: CARESSES, H2020, progetto coordinato EU-Japan – Culture-Aware Robots and Environmental Sensor Systems for Elderly support. Il progetto si propone di studiare e sviluppare un robot con competenza culturale, ovvero in grado di adattare il proprio comportamento a seconda dell'identità culturale dell'utente con cui sta interagendo. Il progetto prevede la partecipazione di 6 partner Europei e 3 partner giapponesi, con competenze interdisciplinari che variando dalla Robotica e Intelligenza Artificiale, alle Scienze della Salute e l'Infermeria Transculturale, alla valutazione di tecnologie in campo della Salute. Sono parte del consorzio SoftBank Robotics, uno dei maggiori produttori mondiali di robot di assistenza, e Advinia HealthCare, una delle maggiori reti di case di cura del Regno Unito. Durata: 37 mesi. Inizio: 2017. Finanziamento Università di Genova: 548.875 Euro. Ruolo: **Coordinatore del progetto, Promotore.**

12.3 Contratti di ricerca

- Nel 2006: studio di fattibilità sul sistema di Guidance, Navigation & Control nell'ambito di "Robotic Systems for Moon Exploration Study Report", commissionato da Alcatel Alenia Space e finanziato dall'ASI nell'ambito di "ROMANCE: ROBotics for Moon AutomatioN and Cosmic Exploration". Entità del contratto: circa 15000 Euro. Ruolo: **Principal Investigator.**
- Nel 2006: studio di fattibilità commissionato da Alcatel Alenia Space Italia S.p.A. per il porting del software di navigazione EDRES, sviluppato presso il CNES nell'ambito del progetto ExoMars, sulla piattaforma robotica mobile ANSER. Lo studio ha compreso la realizzazione di un dimostratore basato su piattaforma mobile con sistema di visione binoculare per la mappatura del terreno e la navigazione autonoma. Entità del contratto: circa 15000 Euro. Ruolo: **Coordinatore della ricerca.**
- Nel 2013: realizzazione di due progetti del Job Center srl (società partecipata al 100% dal Comune di Genova). Entrambi i progetti sono stati finalizzati alla realizzazione di un framework basato su infrastruttura wireless in area urbana per la fruizione di contenuti su dispositivo mobile. Nel primo progetto (conQR) è stata sviluppata un'applicazione per giochi multi-utente in strada. Nel secondo progetto (fantasmi alla Maddalena) è stata invece sviluppata una guida virtuale di supporto ai turisti nell'ambito delle visite guidate al quartiere della Maddalena. Entità del contratto 13000 Euro più IVA. Ruolo: **Principal Investigator.**
- Dal 2013 al 2015: "PRISMA, Piattaforme cloud Interoperabili per SMART-government (*vedi descrizione dettagliata nella sezione precedente*). Contratto con CNR l'Istituto di Acustica e Sensoristica "O. M. Corbino" (IDASC). Entità del contratto: 500.000 Euro. Ruolo: **Promotore, Coordinatore della ricerca.**

12.4 Progetti di ricerca in preparazione o in attesa di valutazione

- 2020: CAIRGIVER, Culture-aware AI and Robotics for a Greater Impact eVERYwhere, H2020 Societal Challenge, da sottoporre a valutazione con deadline 18 Giugno 2020. Il progetto vede la partecipazione di Università di Genova (Coordinatore), University of Bedfordshire, University of Middlesex University, Örebro University, Pillo HealthCare, SoftBank Robotics, Ausl di Reggio Emilia, Age Concern Luton, JAIST, Osaka University, AIST, Ritsumeikan University, ed è finalizzato alla definizione di servizi cloud per rendere capaci di interazione sociale "culturalmente competente" diverse tipologie di robot, home assistant, e "smart environment". Ruolo: **Coordinatore del progetto, Promotore.**
- 2020: CYRANO, Control Yourself Remotely Avoiding Natural Obstacles, H2020 FET Open, da sottoporre a valutazione con deadline 3 Maggio 2020. Il progetto vede la partecipazione di Università di Genova (Coordinatore), University of Bedfordshire, University of Edimburgh, Middlesex University, Örebro University, City of Reykjavik, Teseo srl, ed è finalizzata alla realizzazione di sistemi indossabili multisensoriali basati su tatto e visione per il trasferimento del movimento da un utente "leader" a un utente "executor", con applicazioni nel campo della salute e della formazione remota. Ruolo: **Coordinatore del progetto, Promotore.**

- 2020: Robôs de Serviço para o Apoio à Prevenção e Controle da Infecção Hospitalar na Covid-19, progetto nazionale brasiliano con partnership esteri coordinato da CTI-Renato Archer con la partecipazione di Hospital da PUC Campinas, Universidade de Sao Paulo, Università di Genova, Carnegie Mellon University, Waseda University, IRCCS-Research Institute for Advanced Technologies and Healthcare Models in Oncology (General Hospital Arcispedale Santa Maria Nuova Reggio Emilia). Il progetto ambisce a esplorare soluzioni robotiche per fronteggiare gravi eventi epidemici.
- 2020: CARINHO: A Robot for Children Abuse Detection, Programma Esecutivo di Cooperazione Scientifica e Tecnologica tra Italia e Brasile per il periodo 2020 – 2022 del Ministero degli Affari Esteri e della Cooperazione Internazionale, sottoposto a valutazione nel Gennaio 2019. Il progetto vede la partecipazione di Università di Genova (Coordinatore), University of Sao Paulo e CTI - Centro de Tecnologia da Informação Renato Archer, ed è finalizzata alla realizzazione di sistemi robotici intelligenti che permettano, tramite l'interazione, di riconoscere possibili situazioni anomale che possano corrispondere a situazioni di abuso, tra cui il bullismo in ambito scolastico. **Coordinatore del progetto, Promotore.**
- IENE-10 (Erasmus+), sottoposta a valutazione e finalizzata alla preparazione di operatori sociosanitari a lavorare con robot intelligenti sociali in contesti di assistenza. La proposta è coordinata da Middlesex University, London, UK, e vede la partecipazione di Università degli Studi di Genova, Italy; Asociația EDUNET, Romania; Technologiko Panepistimio, Cyprus; University of Bedfordshire, Luton, UK; Fachhochschule Vorarlberg GmbH, Austria. Ruolo: **Partner.**
- 2019: DARIO – riDefinire l'Assistenza con un Robot Italiano per gli Operatori sanitari, FISR 2019, inviato nell'ottobre 2019 e in attesa di valutazione. Il progetto vede la partecipazione di Università di Genova (Coordinatore) e l'Università di Udine, ed è finalizzato a una duplice azione: la produzione di nuova tecnologia robotica, specificamente progettata e realizzata per l'interazione con pazienti in ambito ospedaliero; lo sviluppo di una consapevolezza negli operatori sanitari relativa all'utilizzo dei robot sociali, che permetta quindi di trarre beneficio dall'introduzione di nuova tecnologia nel settore e di veicolare il futuro utilizzo diffuso. Ruolo: **Coordinatore del progetto, Promotore.**

12.5 Networking

In seguito includo solo gli enti con cui ho allo stato attuale un rapporto formalizzato tramite partecipazione a progetto comune (finanziato o sottoposto a valutazione). Sono quindi escluse le attività di networking conseguenti all'organizzazione di convegni/workshop/special session/panel, le relazioni informali e altre attività di networking – lista che sarebbe molto complicato stilare.

Nei progetti CARESSES (H2020), CAIRGIVER (H2020), CYRANO (H2020), IENE-10 (Erasmus+):

- University of Bedfordshire, Luton, UK
- Middlesex University, London, UK

Nei progetti CARESSES (H2020), CAIRGIVER (H2020), CYRANO (H2020):

- Örebro University, Örebro, Sweden

Nei progetti CARESSES (H2020), CAIRGIVER (H2020):

- SoftBank Robotics, Paris, France
- Age Concern Luton,
- Advinia Healthcare
- Japan Advanced Institute of Science and Technology (JAIST), Kanazawa, Japan
- Nagoya University, Nagoya, Japan

- Chubu University, Chubu, Japan

Nel progetto CAIRGIVER (H2020):

- Pillo Health / Pillo Labs srl, Boston /Genova, USA / Italy
- Ausl-irccs di Reggio Emilia, Reggio Emilia, Italy
- Osaka University, Osaka, Japan
- Ritsumeikan University, Ritsumeikan, Japan
- Japan's National Institute of Advanced Industrial Science and Technology (AIST), Japan

Nel progetto CYRANO (H2020):

- City of Reykjavík, Reykjavík Municipality, Reykjavík, Iceland;
- Teseo srl, Genova, Italy;
- University of Edinburgh, Edinburgh, UK;

Nel progetto IENE-10 (Erasmus+):

- Asociatia EDUNET, Romania
- Technologiko Panepistimio, Cyprus.
- Fachhochschule Vorarlberg GmbH, Austria

Nei progetti: CARIHNO e Robôs de Serviço para o Apoio à Prevenção e Controle da Infecção Hospitalar na Covid-19:

- Waseda University, Tokyo;
- Universidade de São Paulo, São Paulo, Brazil;
- Center for Information Technology Renato Archer (CTI), Campinas, Brazil;

Nel progetto DARIO (FISR):

- Università di Udine, Italia;

Nel progetto DIONISO (POR – SMART CITIES AND COMMUNITIES AND SOCIAL INNOVATION):

- Università di Messina, Messina;
- Ecole Centrale de Nantes, Nantes, France;
- CNR, Istituto di Acustica e Sensoristica O.M. Corbino, Roma
- CINECA, Bologna
- EUCENTRE, Pavia
- METROVOX srl, Roma
- CONSYS scarl, Bari

Nel progetto SOCIAL ROBOTICS Lab:

- Hanson Robotics Ltd, social robotics company, Hong Kong.

13 Attività di trasferimento tecnologico

Questa sezione descrive la partecipazione a spin-off universitarie, la realizzazione di allestimenti pubblici orientati a dimostrare le potenziali ricadute dell'attività di ricerca in diversi ambiti applicativi, la collaborazione con aziende o istituti pubblici o privati, la registrazione di brevetti italiani ed europei, la fondazione di laboratori congiunti con aziende.

13.1 Allestimenti su commissione e partecipazione a eventi pubblici durante il mio ciclo di studi di dottorato.

- 1997: realizzazione di un dimostratore basato su piattaforma robotica mobile per il "Salone del Lavoro e dello Studente" (primo anno - Centro Congressi Magazzini del Cotone, Genova).
- 1997: realizzazione di un dimostratore basato su piattaforma robotica mobile per una mostra dello scultore Francesco Pirrella "Sculture Gutenberghiane e Manifesto dell'Antilibro", Museo della Scienza e della Tecnica, Milano (incarico del DIST).
- 1998: realizzazione di un dimostratore basato su piattaforma robotica mobile per il "Salone del Lavoro e dello Studente" (secondo anno - Centro Congressi Magazzini del Cotone, Genova; incarico del DIST).
- 1999: progettazione/implementazione del software per due applicazioni commissionate dalla RAI per la trasmissione "Solletico": sistema di votazione distribuito "Graditel" e robot mobile "Pastrocchio" (incarico del DIST).
- 2000: progettazione/implementazione di un "robot cicerone" operativo durante le giornate di orientamento per gli studenti delle scuole superiori tenute presso la Facoltà di Ingegneria (incarico del DIST).
- 2000: Realizzazione di un "robot poeta futurista" operante all'interno del 6° Festival Internazionale Di Poesia presso Palazzo Ducale, Genova (incarico del DIST).

13.2 Attività di trasferimento tecnologico tramite partecipazione diretta a spin-off universitarie o collaborazioni con aziende o istituti pubblici o privati

- 2005 – 2017: Socio della spin-off Genova Robot Srl dal fino alla sua liquidazione nel 2017, finalizzata al trasferimento tecnologico di soluzioni di Robotica Mobile autonoma e Ambient Intelligence.
 - Nel 1998-2000: coordinatore tecnico nel progetto "Staffetta" per la robotica mobile di servizio in ambito ospedaliero, all'origine della costituzione della spin-off Genova Robot Srl. Tale progetto ha avuto coronamento in una presentazione/dimostrazione pubblica di risonanza nazionale presso l'Ospedale Gaslini di Genova (Maggio 2000).
 - Nel 2006-2007: setup presso l'Aeroporto Clemente Panero di Villanova d'Albenga, comprensivo di un robot mobile autonomo per ronde di sorveglianza indoor/outdoor e stazione di supervisione.
 - Nel 2008: setup presso la residenza protetta Villa Basilea, Via Almeria, Genova, comprensivo di sistema per il monitoraggio e il riconoscimento di situazioni tramite sensori distribuiti (aggiornato negli anni successivi al 2008).
 - Nel 2009-2011: setup realizzato presso il Policlinico di Modena per il trasporto in ambito ospedaliero, comprensivo di robot mobile Merry Porter e sensori/attuatori distribuiti.
 - Nel 2011-2014: piattaforma mobile autonoma basata su transpallet realizzata da Genova Robot Srl per Sogegross, finalizzata alla movimentazione merci nel settore alimentare (nell'ambito di un progetto finanziato P.O.R. Liguria 2007 - 2013, "Asse 1 Innovazione e Competitività", Azione 1.2.2 Ricerca industriale e Sviluppo sperimentale).
 - Nel 2012-2013: piattaforma mobile autonoma realizzata da Genova Robot Srl per Tecnalìa, orientata al trasporto di un manipolatore industriale per la gestione di malfunzionamenti in una catena di montaggio (nell'ambito del progetto FP7 AUTORECON).
- 2018 – 2019: attività di ricerca e offerta di tesi di Laurea in collaborazione con SoftBank Robotics Europe, partner nel progetto CARESSES e produttore di Pepper, la piattaforma robotica umanoide più venduta al mondo nel settore customer service e per ricerca nell'interazione uomo-robot.
- 2019: attività di ricerca e offerta di tesi di Laurea in collaborazione con Pillo Health, azienda con

sede a Boston e Genova produttrice di del dispenser di medicine “Pillo”, fondata da ex-dottorandi e assegnisti di ricerca del mio laboratorio, indicata da Market&Market tra i 25 produttori mondiali di punta nel 2019-2024 nel settore “Household Robots Market by Offering (Products, Services), Type (Domestic, Entertainment & Leisure), Application (Vacuuming, Lawn Mowing, Companionship, Elderly and Handicap Assistance, Robot Toys and Hobby Systems), and Geography”

- 2018 (in corso): Creazione della società CAIR AI Robotics Ltd (con sede nel Regno Unito), già riconosciuta come spin-off dell’Università di Genova, per lo disseminazione dei risultati del progetto CARESSES, con il coinvolgimento di ricercatori appartenenti ai diversi parter del progetto (Università di Genova, Orebro University, Middlesex University, University of Bedfordshire, Advinia HealthCare, JAIST, Chubu University). Tale processo si accompagna, fin dal primo anno di CARESSES, a una intensa attività di disseminazione dei risultati del progetto in eventi pubblici.
 - 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il il Senior Festival di Örebro, Örebro, Svezia, dal 2 al 7 ottobre 2017.
 - 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il JAIST festival, Nomi, Ishikawa, Giappone, 21 Ottobre 2017.
 - 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il Festival della Scienza, Palazzo della Borsa, Sala del Telegrafo, Genova, Italia, 28 Ottobre 2017.
 - 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso Smack! Fiera del Fumetto, Videogame, Giochi, Cosplay, Fiera del mare, Genova, Italia, 2 e 3 Dicembre 2017.
 - 2018: Antonio Sgorbissa presenta I primi risultati di CARESSES a alla Fondazione Pia Opera Ciccarelli Onlus, 5 Marzo 2018.
 - 2018: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il il Senior Festival di Örebro, Örebro, Svezia, dal 1 al 6 Ottobre ottobre 2018.
 - 2018: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso ICT 2018: Imagine Digital - Connect Europe, Austria Center Wien, 1, 1220, Dicembre 2018.
 - 2018: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il JAIST festival, Nomi, Ishikawa, Giappone, 20 Ottobre 2018.
 - 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il Festival del Mare, Genova, 18 Maggio 2019.
 - 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso SciRoc 2019, evento organizzao dal progetto H2020 SciRoc, Milton Keynes, Regno Unito, 21 Settembre 2019.
 - 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso Abilitando (Dove la tecnologia incontra la disabilità), Bosco Marengo, Alessandria, 3 e 4 Ottobre 2019.
 - 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il JAIST festival, Nomi, Ishikawa, Giappone, 28 Ottobre 2019.
 - 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso XL Congresso Nazionale SIFO (Società Italiana di Farmacia Ospedaliera), Genova, 21-24 Novembre 2019

13.3 Brevetti Europei e Extraeuropei

- “System for guiding self-propelled apparatus and method therefore”. Inventori: Baglietto, M., Cannata, G., Capezio, F., Grosso, A., Sgorbissa, A., Depositario: Università degli Studi di Genova. Priorità: ITGE2009A000026A; Numero di domanda: 10160805.7; Numero di pubblicazione: EP2246764A1 (3/11/2010).

- “A method and a device for determining the position of a vehicle for the autonomous driving of a vehicle, in particular a robotized vehicle”. Inventori: Zaccaria, R., Vernazza, T., Sgorbissa, A., Mastrogiovanni, F., Capezio, F. Depositario: Genova Robot SRL. Priorità: PCT/EP2008/053551 e EP20080718223; Numero di domanda: 10188442.7; Numero di pubblicazione: No. EP2278357A2 e EP2278357A3 (26/1/2011) (Numero di pubblicazione internazionale: WO2009118043A1).
- “People monitoring and personal assistance system, in particular for elderly and people with special and cognitive needs”. Inventori: Bruno, B., Giuni, A., Mastrogiovanni, F., Reboscio, E., Scalmato, A., Sgorbissa, A. Depositari: Dotvocal S.r.l., Università degli Studi di Genova, Teseo, S.r.l. Priorità: ITUB2016A000119A e IT102016000011204; Numero di domanda: PCT/IB2017/050604; Numero di pubblicazione EP3410935A1 (12/12/2018) - (Cina: CN108601560A, Canada: CA3013548A1; US: US20180368780A1. Numero di pubblicazione internazionale: WO2017134622A1).

13.4 Brevetti Italiani

- “Metodo e dispositivo per il riconoscimento della posizione di un veicolo per la guida autonoma di un veicolo in particolare di un veicolo robotizzato”. Inventori: Zaccaria, R., Capezio, F., Mastrogiovanni, F., Sgorbissa, A., Vernazza, T. Depositario: Parco Scientifico e Tecnologico della Liguria. Numero di Domanda: SV20060027; Numero di Pubblicazione: ITSV20060027A1 (28/12/2006).
- “Dispositivo sensore e metodo per il rilevamento di caratteristiche fisiche di un ambiente bidimensionale e.o tridimensionale in particolare per la localizzazione geografica di un robot mobile”. Inventori: Zaccaria, R., Mastrogiovanni, F., Sgorbissa, A., Vernazza, T. Depositario: Parco Scientifico e Tecnologico della Liguria. Numero di Domanda: SV20060028; Numero di Pubblicazione: ITSV20060028A1 (28/12/2006).

13.5 Trial clinici

- Principal Investigator nel trial “CARESSES Testing and Evaluation Phases (CARESSES)” registrato con numero NCT03756194 su ClinicalTrials.gov

13.6 Fondazione di Laboratori Congiunti

- 2019: proponente di un **Laboratorio Congiunto** tra DIBRIS e Hanson Robotics, azienda di punta nel campo della robotica umanoide con sede a Hong Kong, il cui Presidente, CTO e CSO è il Dott. Amit Kumar Pandey, con cui svolgo attività di ricerca dal 2016. Le attività previste per il Laboratorio Congiunto riguardano sia la ricerca sia la didattica nell’ottica di espandere le potenzialità del Corso di Studi EMARO+/JEMARO/Robotics Engineering e del Corso di Dottorato in Bioengineering and Robotics, tramite lo svolgimento di Tesi di Laurea Magistrale in cooperazione, periodi di formazione per studenti della Laurea Magistrale, organizzazione di meeting e seminari, supervisione di studenti di Dottorato, partecipazione a progetti di ricerca di interesse comune, organizzazione di convegni e seminari, stesura di articoli scientifici.

14 Pubblicazioni e parametri bibliometrici

Sono abilitato per la I Fascia nei settori concorsuali 09/H1 e 01/B1.

Valori Soglia ASN, D.M. 8 AGOSTO 2018, N. 589:

- I Fascia 09/H1: Num. articoli 10 anni: **10**; Num. citazioni 15 anni: **389**; Indice H 15 anni: **11**.
- Commissario 09/H1: Num. articoli 10 anni: **15**; Num. citazioni 15 anni: **643**; Indice H 15 anni: **14**.
- I Fascia 01/B1: Num. articoli 10 anni: **9**; Num. citazioni 15 anni: **304**; Indice H 15 anni: **10**.
- Commissario 01/B1: Num. articoli 10 anni: **11**; Num. citazioni 15 anni: **391**; Indice H 15 anni: **11**.

I miei parametri bibliometrici ASN in data 3/11/2019 eguagliano o superano tutte le soglie sopra indicate:

- Num. articoli 10 anni: **27**; Num. citazioni 15 anni: **757**; Indice H 15 anni: **14**.

Altri parametri bibliometrici:

- Numero di articoli totale su Scopus: 138.
- H-index Scopus: 19.
- Voto nella VQR 2010-2014: 1

Per ogni articolo su rivista della lista che segue si riportano i valori più recenti dell'Impact Factor WOS (2018) e i quartili di Scimago Journal Rank di maggior rilevanza per i settori concorsuali 09/H1 e 01/B1.

14.1 Articoli su riviste internazionali

1. Battistuzzi, L., Papadopoulos, C., Hill, T., Castro, N., Bruno, B. & Sgorbissa, A. (2019). Socially assistive robots, older adults and research ethics: The case for case-based ethics training. *International Journal of Social Robotics*, in press.
2. Papadopoulos, C., Hill, T., Battistuzzi, L., Castro, N., Nigath, A., Randhawa, G., Merton, L., Kanoria, S., Kamide, H., Chong, N.-Y., Hewson, D., Davidson, R., Sgorbissa, A. The CARESSES study protocol: Testing and evaluating culturally competent socially assistive robots among older adults residing in long term care homes through a controlled experimental trial (2020) *Archives of Public Health*, 78 (1), art. no. 26
3. Chiang, T.-C., Bruno, B., Menicatti, R., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. Culture as a Sensor? A Novel Perspective on Human Activity Recognition (2018) *International Journal of Social Robotics*, pp.1-18, online. *Impact factor: 2.296. SJR Quartile Computer Science: Q1.*
4. Bruno, B., Recchiuto, C.T., Papadopoulos, I., Saffiotti, A., Koulouglioti, C., Menicatti, R., Mastrogiovanni, F., Zaccaria, R., Sgorbissa, A., Knowledge Representation for Culturally Competent Personal Robots: Requirements, Design Principles, Implementation, and Assessment (2019) *International Journal of Social Robotics*, 11 (3), pp. 515-538. *Impact factor: 2.296. SJR Quartile Computer Science: Q1.*
5. Sgorbissa, A., Integrated robot planning, path following, and obstacle avoidance in two and three dimensions: Wheeled robots, underwater vehicles, and multicopters (2019) *International Journal of Robotics Research*, 38 (7), pp. 853-876. *Impact factor: 6.134. SJR Quartile Artificial Intelligence, Software: Q1.*
6. Tanveer, M.H., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A., Analysis of path following and obstacle avoidance for multiple wheeled robots in a shared workspace (2019) *Robotica*, 37 (1), pp. 80-108. *Impact factor: 1.184. SJR Quartile Computer Science Applications, Software: Q2.*
7. Pham, V.C., Lim, Y., Sgorbissa, A., Tan, Y. An ontology-driven echonet lite adaptation layer for smart homes (2019) *Journal of Information Processing*, 27, pp. 360-368. *SJR Quartile Computer Science: Q3.*
8. Iacono, M., Sgorbissa, A. Path following and obstacle avoidance for an autonomous UAV using a depth camera (2018) *Robotics and Autonomous Systems*, 106, pp. 38-46. *Impact factor: 2,928. SJR Quartile: Computer Science Applications, Software: Q1.*
9. Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. Post-disaster assessment with unmanned aerial vehicles: A survey on practical implementations and research approaches (2018) *Journal of Field Robotics*, 35 (4), pp. 459-490. *Impact factor: 4,345. SJR Quartile: Computer Science Applications: Q1.*
10. H. Nguyen, P.D., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. Real-Time Path Generation and Obstacle Avoidance for Multirotors: A Novel Approach (2018) *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, 89 (1-2), pp. 27-49. *Impact factor: 2,02. SJR Quartile: Artificial Intelligence, Software: Q2.*
11. Papadopoulos, I., Sgorbissa, A., Koulouglioti, C. (2017). Caring robots are here to help: Nurse researchers and scientists developing culturally sensitive care robots say there is nothing to fear – in fact there's much to be gained – from this technology. *Nursing Standard*. 31. 18-20 *SJR Quartile: Medicine: Q3.*

12. Recchiuto, C.T., Scalmato, A., Sgorbissa, A., A dataset for human localization and mapping with wearable sensors, *Robotics and Autonomous Systems* 97, pp. 136-143, 2017. *Impact factor: 2,928. SJR Quartile: Computer Science Applications, Software: Q1.*
13. Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A., Zaccaria, R., Visual feedback with multiple cameras in a UAVs Human-Swarm Interface *Robotics and Autonomous Systems* 80, pp. 43-54, 2016. *Impact factor: 2,928. SJR Quartile: Computer Science Applications, Software: Q1.*
14. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, Wearable Diagnosis: Applications, Challenges and Public Test Benches, *IEEE Robotics and Automation Magazine*, 2015. *Impact factor: 4,25. SJR Quartile: Computer Science Applications: Q2.*
15. A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Describing and recognizing patterns of events in smart environments with description logic. *IEEE Transactions on Cybernetics*, 43(6): pages 1882-1897, 2013 *Impact factor: 10,387. SJR Quartile: Computer Science Applications, Human-Computer Interaction, Information Systems, Software: Q1.*
16. F. Mastrogiovanni, A. Paikan, and A. Sgorbissa. Semantic-aware real-time scheduling in robotics. *IEEE Transactions on Robotics*, 29 (1):118-135, 2013. *Impact factor: 6,483. SJR Quartile: Computer Science Applications: Q1.*
17. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. Integrated obstacle avoidance and path following through a feedback control law. *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, 72 (3-4), pp. 409-428, 2013. *Impact factor: 2,02. SJR Quartile: Artificial Intelligence, Software: Q2.*
18. A. Sgorbissa and D. Verda. Structure-based object representation and classification in mobile robotics through a microsoft kinect. *Robotics and Autonomous Systems*, 61(12), pp. 1665-1679, 2013. *Impact factor: 2,928. SJR Quartile: Computer Science Applications, Software: Q1.*
19. F. Mastrogiovanni and A. Sgorbissa. A behaviour sequencing and composition architecture based on ontologies for entertainment humanoid robots. *Robotics and Autonomous System*, 61 (2):170-183, 2013. *Impact factor: 2,928. SJR Quartile: Computer Science Applications, Software: Q1.*
20. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. Planning and obstacle avoidance in mobile robotics. *Robotics and Autonomous System*, 60 (4):628-638, 2012. *Impact factor: 2,928. SJR Quartile: Computer Science Applications, Software: Q1.*
21. F. Mastrogiovanni and A. Sgorbissa. A biologically plausible, neural-inspired planning approach which does not solve "the gourd, the monkey, and the rice" puzzle. *Biologically Inspired Cognitive Architectures*, 2:77-87, 2012. *Impact factor: 1,597. SJR Quartile: Artificial Intelligence: Q2.*
22. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. How the location of the range sensor affects ekf-based localization. *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, 68 (2):121-145, 2012. *Impact factor: 2,02. SJR Quartile: Artificial Intelligence, Software: Q2.*
23. A. Morro, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Path following for unicycle robots with an arbitrary path curvature. *IEEE Transactions on Robotics*, 27 (5):1016-1023, 2011. *Impact factor: 6,483. SJR Quartile: Computer Science Applications: Q1.*
24. M. Baglietto, A. Sgorbissa, D. Verda, and R. Zaccaria. Human navigation and mapping with a 6dof imu and a laser scanner. *Robotics and Autonomous System*, 59 (12):1060-1069, 2011. *Impact factor: 2,928. SJR Quartile: Computer Science Applications, Software: Q1.*
25. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Robots and intelligent environments: Knowledge representation and distributed context assessment. *Automatika*, 52 (3):256-268, 2011. *Impact factor: 0,403. SJR Quartile: Computer Science: Q4.*
26. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Problem awareness for skilled humanoid robots. *International Journal of Machine Consciousness*, 3 (1):91-114, 2011. *SJR Quartile: Artificial Intelligence: Q4.*
27. G. Cannata and A. Sgorbissa. A minimalist algorithm for multirobot continuous coverage. *IEEE Transactions on Robotics*, 27 (2):297-312, 2011. *Impact factor: 6,483. SJR Quartile: Computer Science Applications: Q1.*

28. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Activity recognition in smart homes: From specification to representation. *Journal of Intelligent and Fuzzy Systems*, 21 (1,2):33-48, 2010. *Impact factor: 1,637. SJR Quartile: Engineering: Q1, Artificial Intelligence: Q2.*
29. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A cognitive model for recognizing human behaviours in smart homes. *Annales des Telecommunications*, 95 (9-10):523-538, 2010. *Impact factor: 1,552. SJR Quartile: Electrical and Electronic Engineering: Q2.*
30. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Robust navigation in an unknown environment with minimal sensing and representation. *IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics Part B: Cybernetics*, 39(1):212-229, 2009. *Impact factor: 6,22. SJR Quartile: Computer Science Applications, Human-Computer Interaction, Information Systems, Software: Q1.*
31. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Robot-assisted surveillance in large environments. *Journal of Computing and Information Technology, JCIT*, 17(1):95-108, 2009. *SJR Quartile: Computer Science: Q3.*
32. A. Sgorbissa and R. Arkin. Local navigation strategies for a team of robots. *Robotica*, 21 (5):461-473, 2003. *Impact factor: 1.184. SJR Quartile Computer Science Applications, Software: Q2.*
33. L. Iocchi, D. Nardi, M. Piaggio, and A. Sgorbissa. Distributed coordination in heterogeneous multi-robot systems. *Autonomous Robots*, 15 (2):155-168, 2003. *Impact factor: 3.634. SJR Quartile Artificial Intelligence: Q1.*
34. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Navigation and localization for service mobile robots based on active beacons. *Systems Science*, 27 (4):71-83, 2001.
35. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A programming environment for real-time control of distributed multiple robotic systems. *Advanced Robotics*, 14 (1):75-86, 2000. *Impact factor: 1.104. SJR Quartile Human-Computer Interaction, Software: Q2, Computer Science Applications: Q3.*
36. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Pre-emptive versus non-pre-emptive real time scheduling in intelligent mobile robotics. *Journal of Experimental and Theoretical Artificial Intelligence*, 12:235-245, 2000. *Impact factor: 2.111. SJR Quartile Software Q2, Artificial Intelligence, Theoretical Computer Science: Q3, Computer Science Applications: Q3.*

14.2 Articoli su rivista nazionali

37. L. Iocchi, E. Menegatti, A. Bonarini, M. Matteucci, E. Pagello, L. C. Aiello, D. Nardi, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, R. Sorbello, A. Chella, M. Giardina, P. Zingaretti, E. Frontoni, A. Mancini, G. Cicirelli, A. Farinelli, D. G. Sorrenti: Development of intelligent service robots. *Intelligenza Artificiale* 7(2): 139-152 (2013)
38. G. Adorni, S. Cagnoni, M. Carletti, M. Mordonini, and A. Sgorbissa. Designing omnidirectional vision sensors. *AIIA NOTIZIE*, 5:27-30, 2002.

14.3 Capitoli di edited book (inclusi Proceeding and Post-Proceeding pubblicati come edited books).

39. Pham, V.C., Lim, Y., Bui, H.-D., Tan, Y., Chong, N.Y., Sgorbissa, A. An Experimental Study on Culturally Competent Robot for Smart Home Environment, (2020) *Advances in Intelligent Systems and Computing*, 1151 AISC, pp. 369-380.
40. Tanveer M.H., Sgorbissa A., Thomas A. (2020) An IPM Approach to Multi-robot Cooperative Localization: Pepper Humanoid and Wheeled Robots in a Shared Space. In: Gusikhin O., Madani K. (eds) *Informatics in Control, Automation and Robotics. ICINCO 2018. Lecture Notes in Electrical Engineering*, vol 613. pp 429-447. Springer, Cham.
41. Bruno, B., Chong, N.Y., Kamide, H., Kanoria, S., Lee, J., Lim, Y., Pandey, A.K., Papadopoulos, C., Papadopoulos, I., Pecora, F., Saffiotti, A., Sgorbissa, A. The CARESSES EU-Japan Project: Making Assistive Robots Culturally Competent (2019) *8th Italian Forum on Ambient Assisted Living, ForitAAL 2017, Lecture Notes in Electrical Engineering*, 540, pp. 151-169.

42. Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A., The project PRISMA: Post-Disaster assessment with UAVs, *Advances in Intelligent Systems and Computing* 531, pp. 199-211, 2016.
43. R. Marino, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, "A minimalistic quadrotor navigation strategy for Indoor multi-floor scenarios", *Intelligent Autonomous Systems 13*, Proceedings of the 13th International Conference IAS-13, eds. Emanuele Menegatti, Nathan Michael, Karsten Berns, Hiroaki Yamaguchi, *Advances in Intelligent Systems and Computing* 302, pages 1561-1570, Springer, 2015. ISBN 978-3-319-08337-7.
44. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Planning and Obstacle Avoidance in Mobile Robotics, in "Household Service Robotics", eds. Y. Xu, H. Qian, X. Wu, Pages 159-183, Elsevier Inc., 2014. ISBN: 978-012800943-7;978-012800881-2
45. G.Cannata and A. Sgorbissa. A Distributed, Real-Time Approach to Multi Robot Uniform Frequency Coverage, in "Distributed Autonomous Robotic Systems, the 10th International Symposium", eds. A. Martinoli, F. Mondada, N. Correll, G. Mermoud, M. Egerstedt, M. A. Hsieh, L. E. Parker, K. Støy. Springer Tracts in Advanced Robotics, Volume 83, 2013, pages 19-32, Springer Berlin Heidelberg, 2012. ISBN 978-3-642-32722-3
46. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Distributed Sensing and Human-Aware Robot Reasoning Mechanisms, in "Networking Humans, Robots and Environments", edited by. N.Y.Chong, pages 43-58. Bentham Books Publishers, 2013. ISBN 978-1-60805-732-0.
47. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Smart Environments and Activity Recognition: A Logic-based Approach, in "Activity Recognition in Pervasive Intelligent Environments", eds. L. Chen, C. D. Nugent, J. Biswas, J. Hoey. Atlantis Ambient and Pervasive Intelligence, Volume 4, pages 83-109. Atlantis Press, 2011. ISBN 978-90-78677-42-0.
48. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and M. Spotorno. Sviluppo di funzionalità avanzate dei GIS per la soluzione di problemi di landscape assessment, in "Cartografia di paesaggi", a cura di C. Cerreti, L. Federzoni, S. Salgaro. Paesaggi nella cartografia, Volume 1, pages 363-374. Patròn Editore, BOLOGNA, ITA, 2010. ISBN 9788855530897
49. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. From Autonomous Robots to Artificial Ecosystems, in *Handbook on Ambient Intelligence and Smart Environments*, eds. H. Nakashima, H. Aghajan, J.C. Augusto, pages 635-668. Springer-Verlag, Berlin-Heidelberg - DEU, 2010. ISBN 978-0-387-93807-3.
50. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Assessing Temporal Relationships Between Events in Smart Environments in "Intelligent Environments 2009", eds. V. Callaghan, A. Kameas, A. Reyes, D. Royo, M. Weber. Ambient Intelligence and Smart Environments, Volume 2, pages 109-116. IOS, AMSTERDAM, 2009. ISBN 978-1-60750-034-6.
51. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Distributed Context Assessment for Robots in Intelligent Environments in "Distributed Autonomous Robotic Systems 8", eds. H. Asama, H. Kurokawa, J. Ota, K. Sekiyama, pages 161-172. Springer, Berlin Heidelberg - DEU, 2009. ISBN 978-3-642-00643-2.
52. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, and A. Sgorbissa. Multi-Robot Uniform Frequency Coverage of Significant Locations in the Environment, in "Distributed Autonomous Robotic Systems 8", eds. H. Asama, H. Kurokawa, J. Ota, K. Sekiyama, pages 3-14. Springer, Berlin Heidelberg - DEU, 2009. ISBN 978-3-642-00643-2.
53. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. grosso, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. PatrolGRAPH: a Distributed Algorithm for Multi-Robot Patrolling, in "IAS-10. Intelligent Autonomous Systems 10", eds. W. Burgard, R. Dillmann, C. Plagemann, N. Vahrenkamp, pages 415-424. IOS Press, 2008. ISBN 978-1-58603-887-8.
54. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Learning to Extract Line Features: beyond Split and Merge, in "IAS-10. Intelligent Autonomous Systems 10", eds. W. Burgard, R. Dillmann, C. Plagemann, N. Vahrenkamp, pages 238-245. IOS Press, 2008. ISBN 978-1-58603-887-8.
55. Mastrogiovanni, F., Sgorbissa, A., Zaccaria, R. A framework for context-awareness in artificial systems (2008) Proc. 12th international conference on Knowledge-Based Intelligent Information and

Engineering Systems, KES '08, Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics), 5177 LNAI (PART 1), pp. 541-548.

56. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Designing a Context-Aware Artificial System, in "IAS-10. Intelligent Autonomous Systems 10", eds. W. Burgard, R. Dillmann, C. Plagemann, N. Vahrenkamp, pages 246-253. IOS Press, 2008. ISBN 978-1-58603-887-8.
57. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. CDL: an Integrated Framework for Context Specification and Recognition, in "ECAI 2008, 18th European Conference on Artificial Intelligence", eds. M. Ghallab, C. D. Spyropoulos, N. Fakotakis, N. Avouris, Frontiers in Artificial Intelligence and Applications, volume 178, pages 246-250. IOS Press, 2008. ISBN 978-1-58603-891-5.
58. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. An integrated approach to context specification and recognition in smart homes, in Smart Homes and Health Telematics, eds. S. Helal, S. Mitra, J. Wong, C. K. Chang, M. Mokhtari, Lecture Notes in Computer Science, volume 5120, pages 26-30. Springer Berlin / Heidelberg, 2008. ISBN 978-3-540-69914-9.
59. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Mobile Robots and Intelligent Environments, in AI*IA 2007: Artificial Intelligence and Human-Oriented Computing, eds. R. Basili, M.T. Pazienza, Lecture Notes in Computer Science, volume 4733/2007, pages 781-788. Springer-Verlag, Berlin / Heidelberg - DEU, 2007. ISBN 978-3-540-74781-9
60. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Improving Smart Environments with Knowledge Ecosystems, in Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems, eds. B. Apolloni, R. J. Howlett, L. J. Lakhmi, Lecture Notes in Computer Science, Volume 4694/2007, pages 670-677. Springer-Verlag, Berlin / Heidelberg - DEU, 2007. ISBN 978-3-540-74828-1.
61. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. An Active Classification System for Context Representation and Acquisition, in Advances in Ambient Intelligence, eds. J.C. Augusto and D. Shapiro, Frontiers of Artificial Intelligence and Application (FAIA) Series, Volume 164, pages 56-80. IOS Press, Amsterdam, 2007. ISBN 978-1-58603-800-7.
62. F. Capezio, D. Femia, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. AE-Sim 2.0: a Distributed Simulator for Intelligent Spaces and Robots, in Smart Homes and Beyond - ICOST2006 4th International Conference On Smart homes and health Telematics, eds. C. Nugent and J.C. Augusto, Assistive Technology Research Series, Volume 19, pages 367-370. IOS Press, Amsterdam - NLD, 2006. ISBN 1586036238.
63. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Designing a System for Map-Based Localization in Dynamic Environments, in Intelligent Autonomous Systems 9, eds. T. Arai, R. Pfeifer, T. Balch, H. Yokoi, pages 173-180. IOS Press, Amsterdam - NLD, 2006, ISBN 978-1-58603-595-2.
64. M. Castelnovi, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Ghost-goal Algorithm for Reactive Safe Navigation in Outdoor Environments, in Intelligent Autonomous Systems 9, eds. T. Arai, R. Pfeifer, T. Balch, H. Yokoi, pages 49-56. IOS Press, Amsterdam - NLD, 2006, ISBN 978-1-58603-595-2.
65. F. Capezio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. The Specificability Requirement in Mobile Robot Self-Localization, in Intelligent Autonomous Systems 9, eds. T. Arai, R. Pfeifer, T. Balch, H. Yokoi, pages 41-48. IOS Press, Amsterdam - NLD, 2006, ISBN 978-1-58603-595-2.
66. A. Sgorbissa. Multi-Robot Systems and Distributed Intelligence: the ETHNOS approach to Heterogeneity, in Mobile Robotics, Moving Intelligence, edited by J. Buchli, Advanced Robotic Systems, pages 423-446, VIENNA - AUT, 2006, ISBN 3-86611-284-X.
67. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A System for Hierarchical Planning in Service Mobile Robotics, in "IAS 8. Intelligent Autonomous Systems 8", eds. F. Groen, N. Amato, A. Bonarini, E. Yoshida, B. Kröse, pages 650-657. IOS Press, Amsterdam, 2004. ISBN 978-1-58603-414-6.
68. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. Robot Staffetta in Its Natural Environment, in "IAS 8. Intelligent Autonomous Systems 8", eds. F. Groen, N. Amato, A. Bonarini, E. Yoshida, B. Kröse, pages 504-511. IOS Press, Amsterdam, 2004. ISBN 978-1-58603-414-6.
69. M. Miozzo, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. The Artificial Ecosystem: A Multiagent Architecture, in "Intelligent Data Engineering and Automated Learning", eds. J. Liu, Y.-M. Cheung, H. Yin, Lecture Notes in Computer Science, volume 2690, pages 52-59. Springer Verlag Germany, 2004.

70. M. Miozzo, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A Multiagent, A Multiagent, Distributed Approach to Service Robotics, in "Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems", Lecture Notes in Computer Science, eds. V. Palade, R. J. Howlett, L. Jain, volume 2773, pages 1419-1426, Springer Verlag Germany, 2003. ISBN 978-3-540-40803-1.
71. A. Scalzo, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Distributed Multi Robot Reactive Navigation in "Distributed Autonomous Robotic Systems 5", eds. H. Asama, T. Arai, T. Fukuda, T. Hasegawa, volume 5, pages 267-278. Springer-Verlag, TOKYO - JPN, 2002. ISBN 978-4-431-65943-3.
72. C. Castelpietra, L. Iocchi, D. Nardi, M. Piaggio, A. Scalzo, and A. Sgorbissa. Communication and Coordination Among Heterogeneous Mid-Size Players: ART99, in "RoboCup 2000: Robot Soccer World Cup IV", eds. P. Stone, T. Balch, G. Kraetzschmar, Lecture Notes in Computer Science, volume 2019, pages 86-95. Springer Verlag Germany, 2001. Scientific Challenge Award Finalist. ISBN 978-3-540-42185-6
73. M. Piaggio and A. Sgorbissa. Real-Time Motion Planning in Autonomous Vehicles: A Hybrid Approach, in "AI*IA 99: Advances in Artificial Intelligence", eds. E. Lamma and P. Mello, Lecture Notes in Computer Science, volume 1792, pages 368-378. Springer Verlag Germany, 2000. ISBN 978-3-540-46238-5.
74. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Programming Real Time Distributed Multiple Robotic Systems, in "RoboCup-99: Robot Soccer World Cup III", eds. M. Veloso, E. Pagello, H. Kitano, Lecture Notes In Artificial Intelligence, volume 1856, pages 412-423. Springer-Verlag London, 2000. ISBN 978-3-540-41043-0.
75. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Micronavigation, in "From Animals to Animats 6: Proceedings of the Sixth International Conference on Simulation of Adaptive Behavior", eds. J.-A. Meyer, A. Berthoz, D. Floreano, H. Roitblat, and S. W. Wilson, volume 6, chapter, pages 209-218. -, USA, 2000.

14.4 *Articoli in atti di convegno*

76. Sgorbissa, A., Saffiotti, A., Chong, N.Y., Battistuzzi, L., Menicatti, R., Pecora, F., Papadopoulos, I., Pandey, A.K., Kamide, H., Koulouglioti, C., Kanoria, S., Mastrodonato, R., Papadopoulos, C., Merton, L., Lee, J., Randhawa, G., Lim, Y. CARESSES: The Flower that Taught Robots about Culture (2019) ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction, 2019-March, p. 371.
77. Menicatti, R., Recchiuto, C.T., Bruno, B., Zaccaria, R., Khaliq, A.A., Kockemann, U., Pecora, F., Saffiotti, A., Bui, H.-D., Chong, N.Y., Lim, Y., Pham, V.C., Tuyen, N.T.V., Melo, N., Lee, J., Busy, M., Lagrue, E., Montanier, J., Pandey, A.K., Sgorbissa, A. Collaborative Development Within a Social Robotic, Multi-Disciplinary Effort: The CARESSES Case Study (2019) Proc. IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts, ARSO, 2018-September, pp. 117-124.
78. Battistuzzi, L., Sgorbissa, A., Papadopoulos, C., Papadopoulos, I., Koulouglioti, C., Embedding Ethics in the Design of Culturally Competent Socially Assistive Robots (2018) IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 1996-2001.
79. Sgorbissa, A., Papadopoulos, I., Bruno, B., Koulouglioti, C., Recchiuto, C. Encoding Guidelines for a Culturally Competent Robot for Elderly Care (2018) IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 1988-1995.
80. Khaliq, A.A., Kockemann, U., Pecora, F., Saffiotti, A., Bruno, B., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A., Bui, H.-D., Chong, N.Y., Culturally aware Planning and Execution of Robot Actions (2018) IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 326-332.
81. Bruno, B., Menicatti, R., Recchiuto, C.T., Lagrue, E., Pandey, A.K., Sgorbissa, A. Culturally-Competent Human-Robot Verbal Interaction (2018) 2018 15th International Conference on Ubiquitous Robots, UR 2018, pp. 388-395.
82. Tanveer, M.H., Sgorbissa, A. An inverse perspective mapping approach using monocular camera of pepper humanoid robot to determine the position of other moving robot in plane (2018) ICINCO

- 2018 - Proceedings of the 15th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, 2, pp. 219-225.
83. Sarsembayev, A., Sgorbissa, A. Semantics in human localization and mapping (2018) CEUR Workshop Proceedings, 2054, pp. 5-9.
 84. Barbara Bruno, Roberto Menicatti, Antonio Sgorbissa Modelling the Influence of Cultural Information on Vision-Based Human Home Activity Recognition, to be presented in URAI2017, International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, Maison Glad Jeju, Jeju, Korea June 28-July 2017.
 85. Barbara Bruno, Nak Young Chong, Hiroko Kamide, Sanjeev Kanoria, Jaeryoung Lee, Yuto Lim, Amit Kumar Pandey, Chris Papadopoulos, Irena Papadopoulos, Federico Pecora, Alessandro Saffiotti, Antonio Sgorbissa, Paving the Way for Culturally Competent Robots: a Position Paper, RO-MAN2017, IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Lisbon, Portugal, 28-31 August 2017.
 86. Barbara Bruno, Nak Young Chong, Hiroko Kamide, Sanjeev Kanoria, Jaeryoung Lee, Yuto Lim, Amit Kumar Pandey, Chris Papadopoulos, Irena Papadopoulos, Federico Pecora, Alessandro Saffiotti, Antonio Sgorbissa, The CARESSES EU-Japan project: making assistive robots culturally competent, foritaal 2017, Ambient Assisted Living 8th Forum, Genova, Italy, June 12-15.
 87. Tanveer, M.H., Sgorbissa, A., Recchiuto, C.T., Collision-free navigation of multiple unicycle mobile robots, RO-MAN2017, IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Lisbon, Portugal, 28-31 August 2017.
 88. Menicatti, R., Sgorbissa, A., A Cloud-Based Scene Recognition framework for In-Home Assistive Robot, RO-MAN2017, IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Lisbon, Portugal, 28-31 August 2017.
 89. Barbara Bruno, Fulvio Mastrogiovanni, Federico Pecora, Antonio Sgorbissa and Alessandro Saffiotti, A framework for Culture-aware Robots based on Fuzzy Logic, to be presented in FUZZ-IEEE 2017, IEEE International Conference on Fuzzy Systems, Naples, Italy, July 9-12.
 90. Bruno, B., Mastrogiovanni, F., Pecora, F., Saffiotti, A., Sgorbissa, A. Fuzzy logic for culture-aware robotics,(2017) CEUR Workshop Proceedings, 1834, pp. 21-25.
 91. Nguyen, P.D.H., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A., Real-time path generation for multicopters in environments with obstacles, IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 1582-1588, 2016.
 92. Bassani, C., Scalmato, A., Mastrogiovanni, F., Sgorbissa, A., Towards an integrated and human-friendly path following and obstacle avoidance behaviour for robots, 25th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2016, pp. 599-605.
 93. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, HOOD: A Real Environment Human Odometry Dataset for Wearable Sensor Placement Analysis, 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Sept 28 - Oct 03, 2015, Congress Center Hamburg, Hamburg, Germany.
 94. C. Recchiuto, A. Sgorbissa, F. Wanderlingh, R. Zaccaria, UAV Teams in Emergency Scenarios: A Summary of the Work Within the Project PRISMA, 2nd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics (AIRO 2015), co-located with the 14th Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence, Ferrara, 22 Sept 2015.
 95. B. Bruno, J. Grosinger, F. Mastrogiovanni, F. Pecora, A. Saffiotti, S. Sathyakeerthy, A. Sgorbissa, A Multi-Modal Sensing Framework for Human-Activity Recognition, 2nd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics (AIRO 2015), co-located with the 14th Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence, Ferrara, 22 Sept 2015.
 96. C. T. Recchiuto, A. Sgorbissa, R.Zaccaria, Usability Evaluation with Different Viewpoints of a Human-Swarm Interface for UAVs Control in Formation 24th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2015, Kobe International Conference Center, Kobe, Japan, Aug 31 - Sept 4 2015.

97. B. Bruno, J. Grosinger, F. Mastrogiovanni, F. Pecora, A. Saffiotti, S. Sathyakeerthy, A. Sgorbissa, Multi-Modal Sensing for Human Activity Recognition, 24th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2015, Kobe International Conference Center, Kobe, Japan, Aug 31 - Sept 4 2015.
98. C. Nattero, C. T. Recchiuto, A. Sgorbissa, F. Wanderlingh, R. Zaccaria, Coverage Algorithms for Search And Rescue with UAV Drones, Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2014, co-located with the XIII AI*IA Symposium on Artificial Intelligence, 10 December 2014, Pisa, Italy.
99. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Saffiotti, A. Sgorbissa, Using Fuzzy Logic to Enhance Classification of Human Motion Primitives, Communications in Computer and Information Science, In Proceedings of 15th International Conference on Information Processing and Management of Uncertainty in Knowledge-based Systems, IPMU 2014, Montpellier, France, pp 596-605, 15-19 July 2014.
100. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, A public domain dataset for ADL recognition using wrist-placed accelerometers, In Proceedings of 2014 IEEE RO-MAN, 23rd IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Heriot-Watt University, Edinburgh, United Kingdom; 25-29 August 2014, pp 238-743, 2014.
101. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, Recognition of Human Activities through Wearable Accelerometers, Workshop on "Wearable Technology and Human - Wearable Robot Interaction", co-located with the 2014 IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2014), Edinburgh, Scotland, UK.
102. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, and A. Sgorbissa. Functional requirements and design issues for a socially assistive robot for elderly people with mild cognitive impairments. In Proceedings of 2013 IEEE RO-MAN, pages 768-773, 26 Agosto 2013.
103. Bruno, B., Mastrogiovanni, F., Sgorbissa, A., Vernazza, T., Zaccaria, R., Analysis of human behavior recognition algorithms based on acceleration data (2013) Proc. IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 1602-1607.
104. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Providing robots with problem awareness skills. In Proceedings of 2012 IEEE RO-MAN: The 21st IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, pages 1-6, September 12 2012.
105. A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Describing and classifying situations with description logics in ubiquitous robotics. In Proceedings of the 10th IFAC Symposium on Robot Control, pages 64-70, September 5 2012.
106. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, T. Vernazza, and R. Zaccaria. Human motion modelling and recognition: A computational approach. In Proceedings of the 8th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering, pages 1-6, August 20 2012.
107. A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Describing and classifying spatial and temporal contexts with owl dl in ubiquitous robotics. In Proceedings of the 2012 IEEE Int. Conference on Robotics and Automation, ICRA 2012, pages 237-244, May 14 2012. Best Cognitive Paper Award Finalist.
108. A. Salerno, F. Viziano, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Composition of behaviour primitives for entertainment humanoid robots. In Proceedings of the 20th IEEE Int. Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2011, pages 217-222, July 31 2011.
109. P. Ziafati, F. Mastrogiovanni, and A. Sgorbissa. Fast prototyping and deployment of context-aware smart outdoor environments. In Proceedings of Intelligent Environments 2011, IE 2011, pages 206-213, July 25 2011.
110. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Distributed context assessment: A case study with robots in intelligent environments. In Proceedings of the 2010 IEEE/ASME Int. Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, MESA 2010, pages 1-6, 15 July 2010.
111. A. Sgorbissa, F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, and R. Zaccaria. Human-like planning for humans and humanoids. In Proceedings of the 4th International Conference on Cognitive Systems, CogSys 2010, 27 January 2010.

112. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A language for describing human activities to be recognized by robots and intelligent environments. In Proceedings of the ICRA'10 Workshop on Ubiquitous Networking Robotics: an approach for Human-Robot Interaction, pages 1-8, October 23, 2010. Co-located with ICRA'10, the IEEE International Conference on Robotics and Automation.
113. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. 3d path following with no bounds on the path curvature through surface intersection. In Proceedings of the IEEE/RSJ 2010 International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010, pp. 4029-4035, October 18-22, 2010.
114. F. Capezio, M. Campani, A. Rebori, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A minimalist approach to path following among unknown obstacles. In Proceedings of the IEEE/RSJ 2010 International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010, pages 3604-3610, October 18-22, 2010.
115. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Affordance-based planning for assisting humans in daily activities. In Proceedings of the 7th International Conference in Intelligent Environments, IE 2010, pages 19-24, 19-21 July 2010.
116. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Detecting sequences of events and human actions in smart environments. In Proceedings of the first International Workshop on Context Awareness in Smart Environments, CASEbac 2010, pages 1-8, September 28, 2009.
117. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. On situation specification in context-aware robotics applications. In Proceedings of the 2009 European Conference on Mobile Robotics, ECMR 2009, pages 265-270, September 23-25 2009.
118. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. A minimalist feedback control for path tracking in cartesian space. In Proceedings of the 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2009, pages 2952-2957, Oct. 11-15, 2009.
119. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A model for the cooperation between robots and smart environments. In Proceedings of the 4th International Workshop on Artificial Intelligence Techniques for Ambient Intelligence, AITAmI'09, pages 193-200, July 19, 2009.
120. A. Sgorbissa, A. Vargiu, A. Villa, and R. Zaccaria. A Lyapunov-stable, sensor-based model for real-time path-tracking among unknown obstacles. In Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2009, pages 2946-2951, Oct. 11-15, 2009.
121. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Context assessment strategies for ubiquitous robots. In Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA '09, pages 2717-2722, 11-15 Maggio, 2009.
122. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. Grosso, and A. Sgorbissa. A multi-robot coordination system based on rfid technology. In Proceedings of the International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009, pages 1-6, June 22- 26, 2009.
123. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. Minimalist path tracking for mobile robots. In Proceedings of the 14th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009, pages 1-6, June 22- 26, 2009.
124. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. Grosso, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Multi-agent control architecture for large scale multi-robot system. In Proceedings of the IASTED International Conference on Modelling, Identification, and Control, MIC, pages 1-6, 11 February 2008.
125. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Understanding events relationally and temporally related: Context assessment strategies for a smart home. In Proceedings of the second International Symposium on Universal Communication, ISUC '08., pages 217-224, 15-16 Dicembre, 2008.
126. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Towards cognition in distributed systems. In Proceedings of the 13th Conference of the Italian Association of Artificial Intelligence, AI*IA 2008, pages 1-8, September 11-13, 2008.
127. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Representing and reasoning upon contexts in artificial systems. In Proceedings of the 3rd Workshop on AI Techniques for Ambient Intelligence, AITAmI'08, pages 1-8, 21-25 luglio 2008. co-located with ECAI 2008.

128. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A framework for context-awareness in artificial systems. In Proceedings of the 12th international conference on Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems, KES '08, pages 541-548, 3-5 Settembre 2008.
129. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A dependable situation assessment architecture for networked robots. In Proceedings of the 2008 Nordic Workshop on Dependability and Security, NODES 2008, pages 1-8, August 29 2008.
130. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Extending the capabilities of mobile robots through knowledge ecosystems. In Proceedings of the International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, CIRA 2007. -, pages 155-160, June 2007.
131. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. The more the better? a discussion about line features for self-localization. In Proceedings of the 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007, pages 3199-3204, 29 ottobre - 2 novembre 2007.
132. F. Capezio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. An augmented state vector approach to gps-based localization. In Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007, pages 2480-2485, 29 ottobre - 2 novembre 2007.
133. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. The anser project: Airport nonstop surveillance expert robot. In Proceedings of the 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007, pages 991-996, 29 ottobre-2 novembre 2007.
134. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Anser: Airport night surveillance expert robot. In Proceedings of the 6th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles, IAV07, pages 1-8, 3-5 settembre 2007.
135. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Towards a cognitive architecture for mobile robots in intelligent buildings. In Proceedings of the ICRA'07 Workshop on Semantic Information in Robotics, SIIR-07, pages 1-6, Aprile 2007. Co-located with ICRA 2007.
136. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A distributed approach to knowledge representation for mobile robots in intelligent environments. In Proceedings of the ICRA07 Workshop - Omniscient Space, pages 1-8, Aprile 2007. Co-located with ICRA-07.
137. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. A distributed architecture for symbolic data fusion. In Proceedings of the 20th international joint conference on Artificial intelligence, IJCAI'07, pages 2153-2158, 6-12 gennaio 2007.
138. P. Fiorucci, F. Gaetani, R. Minciardi, and A. Sgorbissa. An operational scheme for dynamic resource management in case of natural disaster events. In Proceedings of the iEMSS Third Biennial Meeting: Summit on Environmental Modelling and Software, pages 1-6, July 2006.
139. G. Battistoni, F. Ravera, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. An efficient software architecture for a planetary rover. In Proceedings of the 9th ESA Workshop on Advanced Space Technologies for Robotics and Automation, ASTRA 2006, pages 1-8, 28-30 novembre 2006.
140. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. μ Nav: Navigation without localization. In Proceedings of the 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2006, pages 1761-1766, 9-15 ottobre 2006.
141. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Fast position tracking of an autonomous vehicle in cluttered and dynamic indoor environments. In Proceedings of the 8th International IFAC Symposium on Robot Control, SYROCO 2006, pages 1-6, 6-8 Settembre 2006.
142. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. On the tips of one's toes: self-localization in a dynamic environment. In Proceedings of the IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, CIRA 2005, pages 341-346, 27-30 giugno 2005.
143. A. Sgorbissa, M. Castelnovi, and R. Zaccaria. Self-localization through color features detection. In Proceedings of the 12th International Conference on Advanced Robotics, ICAR05, pages 256-261, 17-20 luglio 2005.

144. F. Capezio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Gps-based localization for a surveillance ugv in outdoor areas. In Proceedings of the fifth International Workshop on Robot Motion and Control, RoMoCo'05, pages 157-162, June 23-25, 2005.
145. F. Capezio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Gps-based localization for a ugv performing surveillance patrols in wide outdoor areas. In Proceedings of the 5th International Conference on Field and Service Robotics, FSR'05, pages 1-8, 29-31 luglio 2005.
146. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. The artificial ecosystem: a distributed approach to service robotics. In Proceedings of the 2004 IEEE International Conference on Robotics and Automation, pages 3531-3536, 26 aprile -1 Maggio 2004.
147. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. The micronavigation algorithm: a minimalist approach to navigation. In Proceedings of the 5th IFAC/EURON Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles, IAV2004, pages 1-6, 5-7 Luglio 2004.
148. M. Castelnovi, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Markov-localization through color features comparison. In Proceedings of the 2004 IEEE International Symposium on Intelligent Control, pages 437-442, 2-4 settembre 2004.
149. A. Raggi, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Ae-sim: Simulating intelligent robots in intelligent environments. In Proceedings of the 2004 International Symposium on Intelligent Control, pages 174-179, September 1-4 2004.
150. G. Chivilò, F. Mezzaro, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Follow-the-leader behaviour through optical flow minimization. In Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2004, pages 3182-3187, 28 settembre - 2 Ottobre 2004.
151. G. Chivilò, F. Mezzaro, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. The robotic attendant: How to follow a leader through visual servoing. In Proceedings of the 13th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2004, pages 479-484, 20-22 Settembre 2004.
152. G. Adorni, S. Cagnoni, M. Mordonini, and A. Sgorbissa. Omnidirectional stereo systems for robot navigation. In Proceedings of the IEEE Workshop on Omnidirectional Vision and Camera Networks, Omnivis-03, pages 79-89, 16-22 giugno 2003.
153. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. Roaming stripes: integrating path planning and reactive navigation in a partially known environment. In Proceedings of the 11th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2003, pages 1284-1289, June 30 - July 3, . 2003.
154. M. Castelnovi, P. Musso, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Surveillance robotics: analyzing scenes by colors analysis and clustering. In Proceedings of the 2003 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, pages 229-234, 16-20 luglio 2003.
155. M. Frixione, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Problem classification and solving in service robotics. In Proceedings of the 2003 European Conference on Mobile Robots, ECMR 2003, pages 1-8, 4-6 settembre 2003.
156. A. Scalzo, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. μ Nav: A minimalist approach to navigation. In Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA '03, pages 2018-2023, September 2003.
157. A. Sgorbissa and R. Zaccaria. Roaming stripes: Smooth reactive navigation in a partially known environment. In Proceedings of the 12th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2003, pages 19-24, October 31 - November 2, 2003.
158. M. Castelnovi, M. Miozzo, A. Scalzo, M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Surveillance robotics: analysing scenes by colours analysis and clustering. In Proceedings of the 8th Conference of The Italian Association for Artificial Intelligence, AI*IA 2002, pages 1-8, 10 September 2002.
159. M. Giaroli, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Safe outdoor navigation with local information. In Proceedings of the 2002 International Conference on Artificial Intelligence, ICCAI 2002, pages 684-690, June 24-27 2002.

160. M. Giaroli, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Reactive safe navigation in outdoor environments. In Proceedings of the 3rd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 02, pages 1-8, September 1-4, 2002.
161. M. Miozzo, A. Scalzo, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Autonomous robots and intelligent devices as an ecosystem. In Proceedings of the 3rd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 02, pages 1-8, September 1-4, . 2002.
162. M. Miozzo, P. Morasso, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Locomaid (the locomotion aid) - a distributed architecture for planning and control. In Proceedings of the 11th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2002, pages 164-169, 25-27 settembre 2002.
163. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Autonomous navigation and localization in service mobile robotics. In Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2001, pages 2024-2029, October - November 4, 2001.
164. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Navigation and localization for service mobile robots based on active beacons. In Abstracts of European Workshop on Service and Humanoid Robots (SERVICEROB), pages 84-86, June 25 2000.
165. M. Piaggio and A. Sgorbissa. Exploiting ethnos for communication and coordination of heterogeneous soccer robots in the art team. In Proceedings of the First International European Workshop on RoboCup, pages 1-8, 2000.
166. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Micronavigation. In Proceedings of the 6th International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, SAB2000, pages 209-218, 11 - 15 September . 2000.
167. C. Castelpietra, L. Iocchi, D. Nardi, M. Piaggio, A. Scalzo, and A. Sgorbissa. Coordination among heterogeneous robotic soccer players. In Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2000, pages 1385-1390, October 30 - November 5, 2000.
168. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Beacon based navigation and localization for service mobile robots. In Proceedings of the 2nd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 2000, pages 1-8, November 10 - 12, 2000.
169. M. Piaggio and A. Sgorbissa. Ai-cart: An algorithm to incrementally calculate artificial potential fields in real-time. In Proceedings of the 1999 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation., pages 238-243, November 1999.
170. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Global localisation via sub-graph isomorphism. In Proceedings of the 1999 Third European Workshop on Advanced Mobile Robots, pages 151-154, September 1999.
171. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Ethnos: a light architecture for real-time mobile robotics. In Proceedings of the 1999 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pages 1292-1297, October 1999.
172. M. Piaggio, A. Sgorbissa, and R. Zaccaria. Ethnos-II a programming environment for distributed multiple robotic systems. In Proceedings of the 32nd Annual Hawaii International Conference on System Sciences, pages 1292-1297, 1999.