

NOME COGNOME: Antonio Sgorbissa

CODICE FISCALE: SGRNTN70T20D969V

LUOGO E DATA DI NASCITA: Genova, GE, 20/12/1970

RESIDENZA: Genova, GE

INDIRIZZO: Via di Fossatello 2/11 C.A.P. 16124



1. Sommario

1.	Sommario	1
1.	Introduzione	2
1.1	Dati anagrafici	2
1.2	Riassunto della mia attività di ricerca e didattica nel settore ING-INF/05 presso il Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi	2
1.3	Elenco delle posizioni ricoperte	3
2.	Attività didattica	4
2.1	Titolarità di insegnamenti e moduli	4
2.2	Risultati della rilevazione delle opinioni degli studenti frequentanti	7
2.3	Relatore di Tesi di Laurea Magistrale e Triennale	10
2.4	Progettazione di Corsi di Laurea e promozione di reti internazionali per la formazione ..	12
2.5	Impegno nell'alta formazione: Dottorato	13
2.6	Impegno nell'alta formazione: Master Universitari e Corsi di Perfezionamento	15
2.7	Partecipazione a competizioni internazionali	15
3.	Attività di ricerca scientifica	16
3.1	Responsabilità scientifica per progetti di ricerca internazionali e nazionali, ammessi al finanziamento sulla base di bandi competitivi che prevedano la revisione tra pari	16
3.2	Organizzazione, direzione e coordinamento di centri o gruppi di ricerca nazionali e internazionali o partecipazione agli stessi;	21
3.3	Comitati editoriali scientifici e revisione per riviste e convegni internazionali	23
3.4	Partecipazione a congressi e convegni nazionali e internazionali in qualità di relatore	28
3.5	Brevetti e altre attività di trasferimento tecnologico e terza missione	33
3.6	Conseguimento di premi e riconoscimenti per l'attività scientifica	41
4.	Produzione scientifica	42
4.1	Risultati VQR	42
4.2	Valori ASN	43
4.3	Libri – monografie	44
4.4	Articoli su riviste internazionali	44
4.5	Articoli su rivista nazionali	47
4.6	Capitoli di edited book (inclusi Proceeding and Post-Proceeding pubblicati come edited books) ..	47
4.7	Articoli in atti di convegno	51
4.8	Articoli divulgativi su riviste professionali e di settore	59
5.	Attività gestionali, organizzative e di servizio	59
4.9	Delegato del Preside di Facoltà, responsabile, referente, o presidente di commissione	59
4.10	Membro di Organi ufficiali e Commissioni formali di Ateneo, Facoltà o Dipartimento ..	60
4.11	Membro di Commissioni informali	60
4.12	Membro di Consigli di Corsi di Studio e di Consigli di Dipartimento	61

1. Introduzione

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 Riassunto della mia attività di ricerca e didattica nel settore ING-INF/05 presso il 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. Attualmente sono presidente della stessa Commissione Ricerca.

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 alla Scuola Politecnica dell'Università di Genova, ho tenuto fino al 2018 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.

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+** 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 Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica / Computer Engineering).

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 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 Principal Investigator 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. L'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 (in seguito vincitore di concorso RTDB)**, che è andato ad arricchire le risorse informatiche del DIBRIS a partire dal Novembre 2019.

Da Gennaio 2017 a Gennaio 2020 sono stato 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 ha ricevuto un significativo interesse mediatico internazionale, risonanza nella comunità

scientifico tramite ripetuti inviti a seminari e workshop, 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 progetti per cui l'Università di Genova è stata riconosciuta come "key innovator" dall'**Innovation Radar** della Commissione Europea. Nel Febbraio, 2020 il progetto CARESSES è incluso tra le "**100 ITALIAN ROBOTIC & AUTOMATION STORIES**" nel report predisposto da Fondazione Symbola ed Enel. Il libro frutto di tale esperienza "Transcultural Artificial Intelligence and Robotics in Health and Social Care", di Irena Papadopoulos, Christina Koulouglioti, Chris Papadopoulos, Antonio Sgorbissa, Elsevier, è **vincitore del [Prose Award](#)** dell'Association of American Publishers per la sezione NURSING AND ALLIED HEALTH,

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 – anche tramite il **progetto PNC Fit4MedRob in cui svolgo il ruolo di referente per l'Università di Genova e Activity leader nazionale e l'ecosistema dell'innovazione RAISE in cui sono Work Package leader e co-PI di sotto-progetto**. In tale ottica, ho aperto una vasta rete di collaborazioni con centri di ricerca e aziende in campo tecnologico e sanitario, e sono stato fondatore nel 2019 di un **Laboratorio Congiunto in "Social Robotics"** con il coinvolgimento del DIBRIS e Hanson Robotics, azienda di fama internazionale nel campo della robotica umanoide con sede a Hong Kong.

Nel 2020-2021, ho intensificato la mia attività in [I-RIM, Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines](#) nato nel 2019, per raccogliere l'invito dell'Istituto a favorire un maggior coinvolgimento dei ricercatori robotici italiani di estrazione più prettamente informatica. Dal 13 Maggio 2021 sono Vicepresidente Esecutivo I-RIM per le Attività dei Soci, sono Chair del Technical Committee I-RIM su tematiche di Cognitive Robotics, e dal 5 Aprile 2022 sono stato eletto membro del **Consiglio Direttivo I-RIM**. In tale contesto ho inoltre contribuito alla creazione del Dottorato Nazionale in Robotica e Macchine Intelligenti con sede presso l'Università di Genova, di cui sono Vicecoordinatore.

Il gruppo che coordino presso il laboratorio [RICE](#) di cui sono fondatore (Robotics and Intelligent systems for Citizens and the Environment, precedentemente Laboratorium) vede attualmente due docenti, un RTDA, sette dottorandi, e numerosi tesisti di Laurea Magistrale. RICE si occupa di interazione uomo-robot, comportamento autonomo, rappresentazione della conoscenza, pianificazione e controllo del movimento e context-awareness usando piattaforme umanoidi, quadrupedi, su ruote e volanti. Negli ultimi sono miei ambiti prioritari di ricerca la **robotica per l'assistenza** (progetti wearAml, CARESSES, IENE-10, Fit4MedRob, DHEAL-COM, RAISE Spoke 2) e il **monitoraggio ambientale** tramite squadre di droni cooperanti, robot quadrupedi e sistemi indossabili (progetti PRISMA, DIONISO, RAISE Spoke 3 e 4).

Nell'inizio 2021 sono uno dei **fondatori della società [CURA Robotics & AI S.r.l.](#)**, riconosciuta spin-off di Ateneo nel 2022 al fine di sviluppare ulteriormente e commercializzare i risultati del progetto CARESSES.

1.3 Elenco delle posizioni ricoperte

- 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.

- Dall'Ottobre 2014: Professore di Seconda Fascia. 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. Attività didattica

2.1 Titolarità di insegnamenti e moduli

Dal 2005/2006 a oggi ho tenuto un totale di 44 insegnamenti presso la Facoltà di Ingegneria / Scuola politecnica, di cui 8 in codocenza, per un totale di 218 CFU.

Dal 2005/2006 al 2018/2019 ho tenuto un totale di 27 insegnamenti/moduli presso la Facoltà di Lettere e Filosofia e la Scuola di Scienze Sociali, per un totale di 129 CFU.

2.1.1 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: 15 cfu di cui 5 in codocenza)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Distributed Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 5 cfu)
- A.a. 2014/2015 (Totale: 15 cfu di cui 5 in codocenza)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Cooperative Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 5 cfu)
- A.a. 2015/2016 (Totale: 16 cfu di cui 5 in codocenza)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Cooperative Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
- A.a. 2016/2017 (Totale: 16 cfu di cui 5 in codocenza)
 - Ambient Intelligence (56576, 5 cfu).
 - Cooperative Robotics - codocenza (72330, 5 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
- A.a. 2017/2018 (Totale: 14 si cui 4 in 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: 14 si cui 4 in codocenza)
 - Ambient Intelligence (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics - codocenza (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
- A.a. 2019/2020(Totale: 20 cfu di cui 4 in codocenza)
 - Ambient Intelligence (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics - codocenza (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
 - Informatica (56755, 6 CFU)
- A.a. 2020/2021(Totale: 20 cfu di cui 4 in codocenza)
 - Ambient Intelligence - codocenza (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
 - Informatica (56755, 6 CFU)
- A.a. 2021/2022(Totale: 20 cfu di cui 4 in codocenza)
 - Ambient Intelligence - codocenza (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
 - Informatica (56755, 6 CFU)
- A.a. 2022/2023(Totale: 20 cfu di cui 4 in codocenza)
 - Ambient Intelligence - codocenza (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
 - Informatica (56755, 6 CFU)
- A.a. 2023/2024(Totale: 20 cfu di cui 4 in codocenza)
 - Ambient Intelligence - codocenza (80188, 4 cfu).
 - Social Robotics (94866, 4 cfu)
 - Real-Time Operating Systems (80169, 6 cfu)
 - Informatica (56755, 6 CFU)

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

E' utile 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)

2.1.3 *Altra attività presso la Facoltà di Lettere e Filosofia*

- 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.

2.1.4 *Attività didattica presso la Scuola Superiore IANUA*

- Nel 2024: coordinatore del modulo di robotica, 12 ore con docenti esterni: Prof. Matteo Matteucci (Politecnico di Milano), Prof.ssa Silvia Rossi (Università degli studi di Napoli "Federico II")

2.2 **Risultati della rilevazione delle opinioni degli studenti frequentanti**

Di seguito riporto tutti i dati di dettaglio in mio possesso relativi ai miei insegnamenti dal 2006/2007 ad oggi 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: per tale anno 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?".

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). A partire dal 2013/2014 si riporta tra parentesi il numero di studenti che hanno risposto alla domanda. I giudizi mostrano una tendenza crescente delle percentuali di giudizi positivi con il consolidamento delle modalità e dei contenuti di ogni insegnamento.

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? 83% (24)
- E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 87% (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% (109)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 90% (94)

A.a. 2015/2016

- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 90 % (36)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 97% (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? 86% (131)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 94% (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? 92% (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? 98% (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 (Codocenza):
 - 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? 89% (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? 96% (91)

A.a. 2019/2020

- 56755 Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 89% (75)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 94% (67)
- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 98% (62)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 98% (54)
- 80188 Ambient Intelligence:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 85% (17)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (13)
- 56755 Social Robotics (Codocenza):
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 75% (11)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (8)

A.a. 2020/2021

- 56755 Informatica:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 97% (98)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 98 (92)
- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 95% (65)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 97% (62)
- 80188 Ambient Intelligence (Codocenza):
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 87% (37)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 97% (30)
- 56755 Social Robotics:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 93% (38)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 97% (29)

A.a. 2021/2022

- 56755 Informatica:
 - Frequentanti
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 92% (124)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 96% (118)
 - Non Frequentanti
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 100% (6)

- E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (5)
- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 92% (65)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (55)
- 80188 Ambient Intelligence (Codocenza):
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 97% (44)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 95.12% (41)
- 56755 Social Robotics:
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 95% (47)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 91% (42)

A.a. 2022/2023

- 56755 Informatica:
 - Frequentanti
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 96.4% (93)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (82)
- 60200 Real-Time Operating Systems:
 - Frequentanti
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 100% (30)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (25)
 - Non frequentanti
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 100% (6)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (5)
- 80188 Ambient Intelligence (Codocenza):
 - Frequentanti
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 87.8% (39)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 93.9% (33)
- 56755 Social Robotics:
 - Frequentanti
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stato svolto questo insegnamento? 100% (29)
 - E' complessivamente soddisfatto di com'è stata svolta l'attività didattica del docente? 100% (25)

2.3 Relatore di Tesi di Laurea Magistrale e Triennale

I dati che seguono riguardano gli anni dal 2010/2011 in poi, in quanto non sono riuscito a recuperare tutti i dettagli degli anni precedenti al 2010/2011: in generale, 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.

- 2010-2023: sono stato relatore di 52 Tesi di Laurea magistrale e correlatore di 31 Tesi di Laurea Magistrale (in corsivo le tesi tuttora in corso)
 - Piergiulio Lauriano (2010/2011, correlatore)
 - Camilla Bassani (2010/2011, relatore)
 - Luca di Benedetto (2010/2011, relatore)
 - Isabella Ferrari (2010/2011, relatore)
 - Francesco Malatto (2011/2012, relatore)
 - Matteo Serratore (2012/2013, correlatore)
 - Enrico-Lorenzo Malgieri (2012/2013, relatore)
 - Fabio-Valerio Ferrari (2012/2013, relatore)
 - Giuseppe Romano (2012/2013, relatore)
 - Fabio Campani (2013/2014, relatore)
 - Edoardo Aste (2013/2014, relatore)
 - Fabio Vernamonte (2013/2014, relatore)
 - Francesco Wanderlingh (2013/2014, relatore)
 - Andrea Pignedoli (2014/2015, relatore)
 - Roberto Palermo (2014/2015, relatore)
 - Nguyen Dong Hai Phuong (2014/2015, relatore)
 - Andrea Gardella (2014/2015, relatore)
 - Roberto Menicatti (2015/2016, relatore)
 - Massimiliano Iacono (2015/2016, relatore)
 - Rubikha Kamalaraja (2015/2016, relatore)
 - Haroui Peng (2016/2017, relatore)
 - Karen Chiang (2017/2018, relatore)
 - Xiaonan Li (2018/2019, relatore)
 - Sabrina Speranza (2018/2019, relatore)
 - Lucrezia Grassi (2019/2020, correlatore)
 - Enrico Casagrande (2019/2020, relatore)
 - Giulia Zaino (2019/2020, relatore)
 - Alberto Grillo (2019/2020, relatore)
 - Alberto Ghiotto (2019/2020, relatore)
 - Francesco Porta (2020/2021, correlatore)
 - Ariel Gjaci (2019/2020, correlatore)
 - Andrea Gotelli (2020/2021, relatore)
 - Davide Piccinini (2020/2021, correlatore)
 - Mohammed Raza Rizvi (2020/2021, correlatore)
 - Marco Demutti (2020/2021, relatore)
 - Laiba Zahid (2020/2021, correlatore)
 - Isabella-Sole Bisio (2020/2021, relatore)
 - Sara Romano (2020/2021, relatore)
 - Francesco Carta (2020/2021, correlatore)
 - Francesco Testa (2020/2021, correlatore)
 - Zoe Betta (2021/2022, relatore)
 - Soncini Jacopo (2021/2022, correlatore)
 - Lorenzo Causa (2021/2022, relatore)
 - Enzo Petrocco (2021/2022, relatore)
 - Manoj Kunapallu (2021/2022, relatore)
 - Soundarya Pallanti (2021/2022, correlatore)
 - Federico Civetta (2021/2022, relatore)
 - Ilenia D'Angelo (2021/2022, relatore)
 - Federico Morocutti (2021/2022, relatore)
 - Serena Paneri (2021/2022, correlatore)
 - Chetan Chand Chilakapati (2020/2021 correlatore)
 - Elham Mohammadi (2021/2022 relatore)

- Marco Limone (2022/2023 relatore)
- Fabio Conti (2022/2023 relatore)
- Mark Hong (2022/2023 relatore)
- Mohamed Alaaeldin Youssef Mahmoud (2022/2023 relatore)
- Parinaz Ramezanpour (2022/2023 relatore)
- Ali Yousefi (2022/2023 relatore)
- Hussein Ahmed Fouad (2022/2023 relatore)
- Ettore Sani (2022/2023 relatore)
- Francesco Ganci (2021/2022 correlatore)
- Syed Hasan Shozab Abidi (2021/2022 correlatore)
- Claudio Del Gaizo (2022/2023 correlatore)
- Francesco Pagano (2022/2023 correlatore)
- Mohammad Al Horany (2022/2023 correlatore)
- Mohammad Reza Haji Hosseini (2022/2023 correlatore)
- Bouazza El Moutaouakil (2022/2023 correlatore)
- Jerin Joy (credo 2021/2022, correlatore)
- Awais Tahir (2022/2023 correlatore)
- Matteo Maragliano (2022/2023 correlatore)
- Baurzyan Zhakanov (2022/2023 correlatore)
- *Marco Tabita (2023/2024 relatore)*
- *Giulia Berettieri (2023/2024 relatore)*
- *Antonio Bucciero (2023/2024 relatore)*
- *Isabel Cebollada (2023/2024 correlatore)*
- *Karim Triki (2023/2024 relatore)*
- *Luca Petruzzello (2023/2024 relatore)*
- *Akshita Kadambathil (2023/2024 relatore)*
- *Saeid Abdollahi (2023/2024 correlatore)*
- *Shima Amiri Fard (2023/2024 correlatore)*
- *Saeed Kalateh (2023/2024 correlatore)*
- *Parinaz Ramezanpour (2023/2024 relatore)*
- *Alessio Mura (2023/2024 correlatore)*
- 2012-2023: sono stato relatore di 9 Tesi di Laurea Triennale e correlatore di 2 Tesi di Laurea Triennale
 - Luca Bagnasco (2012/2013, relatore)
 - Alessia Lenti (2012/2013, relatore)
 - Francesca Torreno (2012/2013, relatore)
 - Irma D'Amaro (2013/2014, correlatore)
 - Arianna Del Ponte (2015/2016, relatore)
 - Davide Lanza (2017/2018, relatore)
 - Stefano Gonan (2017/2018, relatore)
 - Giacomo Cardinale (2018/2019, relatore)
 - Valentina Degano (2018/2019, relatore)
 - Maurizio Agliano (2019/2020, relatore)
 - Giulia Siri (2019/2020 correlatore)
- 2018-2019: ho accolto 2 studenti della École polytechnique universitaire de Sorbonne Université per uno stage di 4 mesi, su tematiche inerenti al progetto CARESSES.
- 2022: ho accolto 1 studentessa della École Centrale de Nantes per uno stage finalizzato alla tesi di laurea magistrale di 6 mesi.

2.4 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, attivo presso i Corsi di Studi

Ingegneria informatica, Robotics Engineering / EMARO / [EMARO+](#) / [JEMARO](#) e in altri Corsi di Studi di Ateneo.

- Dal 2008 a oggi: Ho fatto parte del gruppo ristretto di docenti che ha progettato e operato per la 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).
- Dal 2008 a oggi: Ho contribuito a progettare la Laurea Magistrale in Robotics Engineering, associata nel tempo ai Corsi di Master Internazionale EMARO, [EMARO+](#), [JEMARO](#).
- Dal 2010/2011 a oggi: Ho progettato e sono stato titolare dell'insegnamento Ambient Intelligence, attivo presso i Corsi di Studi Robotics Engineering / EMARO / [EMARO+](#) / [JEMARO](#).
- Nel 2010 sono stato ideatore e promotore dell'insegnamento Robotica Cognitiva attivato per a.a. 2010/11 nel Corso di Laurea magistrale in Metodologie Filosofiche, nel cui ambito ho svolto lezioni.
- Dal 2013/2014 al 2016/2017: Ho progettato e sono stato titolare dell'insegnamento Distributed Robotics, poi divenuto Cooperative Robotics, attivo presso i Corsi di Studi Robotics Engineering / EMARO / [EMARO+](#).
- 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+".
- Dal 2017/2018 a oggi: Ho progettato e sono stato titolare dell'insegnamento Social Robotics, attivo presso i Corsi di Studi Robotics Engineering / [EMARO+](#) / [JEMARO](#).
- 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 ed è partito con l'a.a. 2020-2021 (è uno degli unici tre approvati, di cui due tecnologici).
- Nel 2020 partner di 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. La prima edizione del corso ha avuto luogo nell'Ottobre-Novembre 2022, con la partecipazione di oltre 400 iscritti da diverse parti del mondo. I partner hanno deciso di continuare l'iniziativa con una seconda edizione, e di dar via a una rete internazionale (EDUROC) finalizzata alla formazione di personale sanitario all'uso di tecnologie robotiche (in corso di sviluppo).

2.5 Impegno nell'alta formazione: Dottorato

2.5.1 Collegio dei docenti di 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" del Corso di Dottorato "Bioingegneria e Robotica"
- Dal 2015 a oggi: membro della Commissione Didattica del Corso di Dottorato "Bioingegneria e Robotica"

- Nel Febbraio 2020: membro della commissione per l'esame finale di dottorato presso Università di Palermo.
- Nel Febbraio 2021: membro della commissione per l'esame finale di dottorato presso JAIST, Japanese Advanced Institute of Science and Technology, Nomo, Japan.
- Nell'Aprile 2021: membro della commissione per l'esame finale di dottorato presso Aalborg University, Danimarca.
- Dal 2022: Membro del comitato promotore e vicecoordinatore di DRIM, [Dottorato di Interesse Nazionale in Robotica e Intelligent Machine](#) secondo il DM 226/2001, con sede amministrativa presso Università degli Studi di Genova.
- Dal 2022: Uno dei quattro coordinatori del curriculum DRIM "Robotics and Intelligent Machines in hostile and unstructured environments".

2.5.2 *Insegnamento a livello dottorale*

- Dal 2006 al 2008 ho ideato i tre cicli di seminario ailefOfelia presso il laboratorio ailef (Aule Informatiche di Lettere E Filosofia) 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 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, con una partecipazione da diverse scuole di dottorato).
- Nel 2018/2019, 2019/2020, 2020/2021, 2021/2022, 2022/2023, 2023/2024: docente dell'insegnamento a livello dottorale "Theatrical techniques for Scientific Presentation" (obbligatorio per tutti gli studenti, con una partecipazione da diverse scuole di dottorato).
- Nel 2021/2022: docente dell'insegnamento a livello dottorale "Programming Autonomous Robots".
- Invito come relatore su Humanoid Robotics nel corso per graduate students/master/PhD del Prof. Mussa Ivaldi, Northwestern University, 24 febbraio 2021

2.5.3 *Supervisione di studenti di dottorato*

- 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 (oggi Professore Associato Università degli Studi di Genova);
 - Ing. Francesco Capezio - XX Ciclo (oggi docente di informatica presso Istituto Tecnico Industriale "Meucci" di Firenze);
 - Ing. Antonello Scalmato - XXIV Ciclo (oggi Co-Founder and Director of Cloud Services and AI at Ermit, CTO at lab-go);
 - Ing. Younes El Hamdi - XXV Ciclo.
- Dal 2010/2011: 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 (oggi Head of Data Science of the Rulex, Inc.);
 - Ing. Barbara Bruno XXVII Ciclo (oggi Tenure Track Professor presso Karlsruhe Institute of Technology);
 - Ing. Roberto Marino XXVIII Ciclo.
- Dal 2013/2014 a oggi: docente tutor ufficiale di 5 studenti di Dottorato del Corso in "Bioengineering and Robotics", Curriculum "Advanced Robotics and Robotics Design", co-tutor di uno studente:

- Ing. Aidos Sarsembayev XXIX Ciclo (oggi Machine Learning Engineer presso rePoint Software, Assistant Professor at International Information Technologies University);
- Ing. Muhammad Hassan Tanveer XXXI Ciclo (oggi Assistant Professor at Kennesaw State University);
- Ing. Luca Morando XXXV Ciclo (ongoing).
- Ing. Lucrezia Grassi XXXVI Ciclo (ongoing).
- Ing. Ariel Gjaci XXXVII Ciclo (ongoing).
- Ing. Alice Nardelli XXXVIII Ciclo (co-tutor, ongoing).
- Dal 2022 a oggi: docente tutor ufficiale di 4 studenti di Dottorato del Corso di Dottorato Nazionale in Robotics and Intelligent Machines e co-tutor di 2 studenti:
 - Ing. Zoe Betta XXXVIII Ciclo (ongoing).
 - Ing. Enzo Petrocco XXXVIII Ciclo (ongoing).
 - Dott. Lorenza Saettone XXXVIII Ciclo (co-tutor, ongoing)
 - Ali Yousefi XXXIX Ciclo (ongoing)
 - Allegra Bixio XXXIX Ciclo (ongoing)
 - Adokoya Omotoye XXXIX Ciclo (ongoing)
- Nel 2023: sono tutor di due borse di dottorato messe a bando nel Corso di Dottorato Nazionale in Robotics and Intelligent Machines, una delle quali assegnata durante il bando di luglio (il vincitore deve iniziare a novembre).

2.6 Impegno nell'alta formazione: Master Universitari e Corsi di Perfezionamento

- 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 2020: Invitato come docente presso la Sesta Edizione del [Corso di perfezionamento in economia del farmaco, della salute e delle tecnologie sanitarie](#) su tematiche di robotica di assistenza (APHEC, Dipartimento di Economia dell'Università degli Studi di Genova), 13 Novembre
- Nel 2021: Invitato come docente presso la Settima Edizione del Corso di perfezionamento in economia del farmaco, della salute e delle tecnologie sanitarie su tematiche di robotica di assistenza (APHEC, Dipartimento di Economia dell'Università degli Studi di Genova, 24/9/2021).
- Nel 2022: Invitato come docente presso l'Ottava Edizione del Corso di perfezionamento in economia del farmaco, della salute e delle tecnologie sanitarie su tematiche di robotica di assistenza (APHEC, Dipartimento di Economia dell'Università degli Studi di Genova, 4/11/2022).

2.7 Partecipazione a competizioni internazionali

- Nel 1998: ho partecipato alla RoboCup World Competition a Parigi 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.
- Nel 1999: ho partecipato alla RoboCup World Competition a Stoccolma, e ho contribuito al conseguimento del secondo premio come membro della squadra Italiana ART team
- Nel 2021: Partecipazione alla sfida SciRoc, Smart City Robotics Challenge - Coffee Shop con una squadra di 10 studenti Robotics Engineering / EMARO+, finalizzata allo sviluppo e test di robot di servizio, Bologna, 8/9/2021 – 10/9/2021.

3. Attività di ricerca scientifica

3.1 Responsabilità scientifica per progetti di ricerca internazionali e nazionali, ammessi al finanziamento sulla base di bandi competitivi che prevedano la revisione tra pari.

Secondo dati informali forniti dagli uffici amministrativi del DIBRIS nel giugno 2023, considerando i progetti nazionali e internazionali degli ultimi anni (dal 2013 a oggi e non considerando i recenti progetti PNRR non ancora catalogati), sono stato responsabile di più del 5,5% del budget totale del dipartimento derivante da progetti finanziati.

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

- **Key Person** (sono stato responsabile di un task nel progetto / ho partecipato alla ricerca);
- **Coordinatore tecnico** (ho avuto responsabilità di coordinare ricercatori e attività di ricerca e del progetto, ma senza un ruolo formale di responsabile dei fondi per conto del Dipartimento / Ateneo);
- **Promotore** (ho avuto un ruolo in prima persona nella stesura della proposta di progetto e nello stabilire i contatti necessari a costituire la partnership di progetto);
- **PI o Co-PI** (Principal Investigator o Co-investigatore) nei progetti con un solo partner
- **WP leader/Activity Leader** (ho avuto un ruolo di coordinamento in un'attività di ricerca che prevede diversi task svolti da partner/ricercatori differenti)
- **PI/Coordinatore UNIGE** (Principal Investigator e/o responsabile scientifico e coordinatore del partner Università di Genova nel caso di progetti con più partner e responsabile formale verso l'Ente Finanziatore dei fondi per conto del Dipartimento / Ateneo)
- **PI/Coordinatore di progetto** (Principal Investigator e/o responsabile scientifico e coordinatore del progetto nel caso in cui siano presenti più partner e responsabile formale verso l'Ente Finanziatore dei fondi per conto del Dipartimento / Ateneo).
- **Referente UNIGE (PNRR):** Nei progetti PNRR, data la loro particolarità, vengono anche indicati i ruoli di "referente UNIGE" laddove rilevante

3.1.1 Progetti internazionali

- 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: **Key Person, 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. 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: **PI/Coordinatore di progetto, 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: **PI/Coordinatore di progetto, Promotore.**

- 2021: IENE-10 (Erasmus+), progetto finalizzato 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; Asociatia EDUNET, Romania; Technologiko Panepistimio, Cyprus; University of Bedfordshire, Luton, UK; Fachhochschule Vorarlberg GmbH, Austria. Durata: 24 mesi. Inizio: 2021. Finanziamento Università di Genova: 37,014.00 Euro. Ruolo: **PI/Coordinatore UNIGE.**

3.1.2 *Progetti nazionali*

- 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: **Key Person.**
- 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: **Key Person.**
- 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: **Key Person.**
- 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: **Key Person.**
- 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: **Key Person.**
- 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: **Key Person.**
- 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 tecnico.**
- 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 tecnico.**
- 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 tecnico.**

- 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: **PI**
- 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: **Key Person**
- 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: **PI**.
- 2013: "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: 2013. Finanziamento Università di Genova: 104.000 Euro. Ruolo: **PI, Promotore**.
- 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: **Key person** (responsabile del task squadre di operatori con sistemi indossabili).
- 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. Finanziamento: totale di 8.171.544,76, di cui 904,736 Euro quota DIBRIS. Durata: prolungata a 84 mesi (anche in seguito a emergenza covid). Inizio: luglio 2016. Ruolo: **PI/Coordinatore UNIGE (partner capofila del consorzio), Promotore**.
- 2022: RAISE, Robotics And AI for Socio-economic Empowerment, PNRR, Ecosistema dell'Innovazione (2022-2025), di cui Università di Genova è proponent. La proposta prevede 4 Spoke di ricerca: Spoke 1: Urban Technologies for Inclusive Engagement; Spoke 2: Smart Devices and Technologies for Personal and Remote Healthcare; Spoke 3: Environmental Caring and Protection Technologies; Spoke 4: Smart and Sustainable Port. Durata 35 mesi. Finanziamento totale della proposta: 144.442.024,00, finanziamento UNIGE: 19.186.625,76 Euro. Durata: 36 mesi da ottobre 2022. **WP Leader/Activity leader** of WP2 in Spoke 4 "Machine learning and real-time data for port safety, security, and sustainability; **PI/Coordinatore UNIGE** del sottoprogetto "Social robots and smart devices for ports and marinas" in Spoke 4. **Co-PI** del sottoprogetto "Diversity-aware human-robot & human-machine interfaces for assistance and rehabilitation" in Spoke 2. **Key-person** in diversi sottoprogetti Spoke 3 e 4.

- 2022: Fit4MEDRob, Fit for Medical Robotics (2022-2026), *Piano nazionale per gli investimenti complementari al Piano nazionale di ripresa e resilienza*. “Fit for Medical Robotics” mira ad affrontare, attraverso tecnologie robotiche, un importante problema clinico, socioeconomico e umanitario che nasce dalla domanda di riabilitazione e cura di persone con ridotta o assente capacità motoria, sensoriale, o funzioni cognitive dovute a lesioni o motivi congeniti. La proposta vede il coinvolgimento di 25 partner in Italia. Durata 44 mesi da dicembre 2022. Finanziamento totale della proposta: 20.373.062,00, finanziamento UNIGE: 1.852.578. **Referente UNIGE** del progetto; **WP Leader/Activity leader** di Activity 6 in Spoke 2 “Personal care robots”; **PI/Coordinatore UNIGE** del sottoprogetto “BEaCH, a personal robot for behavioural change” in Spoke 3.
- 2023: DHEAL-COM, Digital Health Solutions in Community Medicine (2023-2026), PNC-MDS 'Programma “Ecosistema innovativo della Salute”: PNC Digital Health. L'obiettivo generale del progetto è il potenziamento e lo sviluppo di un Life Science Hub a livello nazionale (DHEAL-COM HUB) per la co-creazione di servizi di salute digitale in cui le esigenze della persona sono il punto di partenza. Ciò include Piattaforme robotiche per il monitoraggio e il supporto delle attività della vita quotidiana. UNIGE circa 2.580.000 Euro. Durata: 48 mesi da Aprile 2022. **Key Person**.
- 2023: SONRIE – Social eNtertaining Robotics for Intercultural Education (2023-2025), PRIN – BANDO 2022 PNRR. Il progetto SONRIE mira a definire il nuovo concetto di Pedagogia Robotica Interculturale, sviluppando un framework software per robot sociali in grado di operare in asili e scuole primarie con bambini di diverse culture. Il robot SONRIE sfrutterà le sue capacità multilinguistiche durante l'interazione verbale, fungendo da ponte tra bambini di diverse nazionalità, implementando anche funzionalità specifiche legate alla consapevolezza culturale, come giochi tradizionali, musica, arte e racconti di culture specifiche. UNIGE: 122,000 Euros. Durata: 24 mesi da Novembre 2023. **Key Person**.
- 2024: SOLARIS, HORIZON-CL5-2023-D3-02-13 (2024-2028). Il progetto ambisce a sviluppare tecnologie innovative per la gestione di vasti impianti fotovoltaici in Europa. L'attività svolta dall'Università di Genova è finalizzata alla realizzazione di squadre di droni per un monitoraggio ottimo dei pannelli al fine di riscontrare difetti e guasti. UNIGE circa 260.000 Euro. Durata 48 mesi da Luglio 2024. **PI/Coordinatore UNIGE**.

3.1.3 *Progetti finanziati localmente*

- 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: **PI**.
- 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: **PI**.
- 2020: MEUS, Management of Emergencies through Ubiquitous Sensing. L'obiettivo della ricerca è quello di sviluppare tecnologie per supportare le attività di Ricerca&Soccorso nell'ambito di gravi disastri ambientali (terremoti, alluvioni, ecc.) tramite il crowdourcing dell'informazione. Progetto finanziato su fondi di Ateneo Finanziamento Università di Genova: 25.000 Euro. Durata: 24 mesi. Inizio: 2020. Ruolo: **PI**.
- 2021: CAIRGIVER, Culture-aware AI and Robotics for a Greater Impact eVERywhere, H2020 Societal Challenge, sottoposto a valutazione e giudicato sopra soglia, è stato selezionato per il finanziamento dalla Compagnia di Sanpaolo “Bando incentivazione progettazione europea e premialità a sostegno di ERC 2020” e verrà ripresentato nei prossimi bandi Horizon Europe. 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”. Durata 24 mesi. Inizio 2021. Finanziamento Università di Genova: 35,097.00 Euro. Ruolo: **PI**.

3.1.4 *Trial clinici e non con reclutamento di partecipanti*

- 2019: Trial “CARESSES Testing and Evaluation Phases (CARESSES)” registrato con numero NCT03756194 su ClinicalTrials.gov, con la partecipazione di circa 50 partecipanti in Regno Unito e Giappone (2019), **PI/Coordinatore di progetto** (approvato dal comitato etico dell’Università di Bedfordshire).
- 2022-2023: Trial “PRODIGI - Persone e Robot: Osservazione delle Dinamiche di Interazione di Gruppo Indotte”, con la partecipazione di 300 studenti della scuola media Parini Merello, Genova, **PI** (approvato dal comitato etico dell’Università di Genova).
- 2023: Trial “robot umanoidi per l'assistenza in Unità Spinale”, presso l’Unità Spinale dell’Ospedale Santa Corona di Pietra Ligure (2023-), **Co-PI**, (approvato dal comitato etico dell’Università di Genova).
- 2023: In fase di invio al Comitato Etico: “Socially Assistive Robots in hospitalized older adults with delirium: a new frontier of non-pharmacological intervention? (Fit4MedRob Spoke 2, con Ospedale di San Martino), **Co-PI**.
- 2023: Inviato al Comitato Etico: “Robotic technologies for the treatment of apathy in neurodegenerative diseases: randomized controlled trial” (Fit4MedRob Spoke 2, con Università di Modena e Reggio Emilia, Università di Firenze, Azienda Ospedaliero Universitaria di Modena), **Co-Co-PI**.

3.1.5 *Attività di consulenza presso istituzioni ed enti di ricerca pubblici e privati*

- Nel 2006: consulenza ad Alcatel Alenia Space per uno studio di fattibilità sul sistema di Guidance, Navigation & Control nell'ambito di "Robotic Systems for Moon Exploration Study Report", finanziato dall'ASI nell'ambito di "ROMANCE: ROBotics for Moon AutomatioN and Cosmic Exploration". Entità del contratto: circa 15,000 Euro. Ruolo: **Consulente, Responsabile scientifico del contratto di consulenza**.
- Nel 2006: consulenza ad Alcatel Alenia Space Italia S.p.A. per il porting del software di navigazione EDRES, sviluppato presso il CNES nell'ambito del progetto ExoMars. 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 15,000 Euro. Ruolo: **Consulente**.
- Nel 2013: consulenza a Job Center srl (società partecipata al 100% dal Comune di Genova) per realizzazione di due progetti. Entrambi i progetti sono stati finalizzati alla realizzazione di un framework per la partecipazione sociale 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 13,000 Euro più IVA. Ruolo: **Consulente, Responsabile scientifico del contratto di consulenza**.
- Dal 2013 al 2015: consulenza a CNR Istituto di Acustica e Sensoristica "O. M. Corbino" (IDASC) per "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). Attività: rappresentazione della conoscenza e strategie di coordinamento per squadre di Unmanned Aerial Vehicles e Sensor Network. Durata: 32 mesi. Entità del contratto di consulenza: 500.000 Euro. **Consulente** e successivamente **Responsabile scientifico del contratto di consulenza** al posto del prof. Zaccaria.

- Dal 2020 al 2021: consulenza all'azienda JPDroni s.r.l. per il progetto "Goal 4.0, programma di ricerca relativo alla realizzazione di software di controllo di droni multirottore autonomi per il monitoraggio di impianti industriali". Entità del contratto: 26.166 Euro + IVA. **Responsabile scientifico del contratto di consulenza.**

3.2 Organizzazione, direzione e coordinamento di centri o gruppi di ricerca nazionali e internazionali o partecipazione agli stessi;

3.2.1 Direzione

- Dal 2014: fondatore e membro del Centro di Ricerca Internazionale 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 estendere all'ambito dell'Alta Formazione e della ricerca i legami didattici tra l'Università di Genova e l'Ecole Centrale de Nantes, già partner in EMARO, EMARO+ e JEMARO.
- Dal 2016: direttore del Centro di Ricerca Internazionale Robotics And Autonomous Systems in Emergency Scenarios (RASES). Sono attualmente in corso le elezioni del direttore del centro per il periodo successivo.
- Dal 2014 al 2017: coordinatore del gruppo di ricerca del progetto MAECI WearAml (2 partner in EU).
- Dal 2016 al 2023: responsabile scientifico del partner capofila del consorzio in PON R&C DIONISO (7 partner italiani e 1 partner EU, vedi sezione 3.1)
- Dal 2017 al 2020: coordinatore del gruppo di ricerca del progetto H2020 CARESSES (9 partner in EU e Giappone, vedi sezione 3.1)
- Dal 2021: Vicepresidente Esecutivo I-RIM, Istituto di Robotica e Macchine Intelligenti.
- Dal 2021: Organizzatore e chair del Working Group su Cognitive Robotics presso I-RIM, Istituto di Robotica e Macchine Intelligenti.
- Dal 2022: Membro del Consiglio Direttivo di I-RIM, Istituto Italiano di Robotica e Macchine Intelligenti
- Dal 2022: Vice-Coordinatore e membro del consiglio dei docenti del Dottorato di Interesse Nazionale DRIM in Robotica e Macchine Intelligenti.
- Dal 2022: WP Leader/Activity leader del WP2 nello Spoke 4 dell'Ecosistema dell'Innovazione RAISE "Machine learning and real-time data for port safety, security, and sustainability"; PI/Coordinatore UNIGE del sottoprogetto "Social robots and smart devices for ports and marinas" in Spoke 4. Co-PI del sottoprogetto "Diversity-aware human-robot & human-machine interfaces for assistance and rehabilitation" in Spoke 2 (vedi sezione 3.1).
- Dal 2022: WP leader / Activity leader del progetto PNC Fit4MedRob (25 partner italiani e referente UNIGE (vedi sezione 3.1).
- 2023: promotore e membro del Comitato di Coordinamento di una Convenzione Quadro tra Dipartimento di Ingegneria Meccanica, Energetica, Gestionale e dei Trasporti dell'Università degli studi di Genova e Stazioni Marittime S.p.A. in fase di stipulazione, finalizzata alla sperimentazione nell'ambito del progetto RAISE spoke 1 (sezione 3.1).

3.2.2 Partecipazione come membro o socio

- Dal 2006: membro della IEEE Society;
- Dal 2006: membro della IEEE Robotics and Automation Society;
- Dal 2016: membro di AI*IA, Associazione Italiana per l'Intelligenza Artificiale per 2 anni.

- Dal 2018: membro di ETNA, the European Transcultural Nursing Association, invitato dal presidente dell'associazione con lo scopo di portare le nuove tecnologie robotiche assistive nella pratica infermieristica.
- Dal 2019: membro di I-RIM, Istituto di Robotica e Macchine Intelligenti.
- Dal 2020: membro del Topic Group di euRobotics Socially Intelligent Robots and Societal Applications (SIRO-SA)
- Dal 2021: responsabile locale presso l'Università di Genova del Laboratorio Nazionale Digital Health del CINI.
- Dal 2021: Socio AICA, Associazione Italiana per il Calcolo Automatico.
- 2023: in quanto referente per l'Università di Genova del progetto PNC Fit4MedRob, Fondazione Fit4MedRob (sezione 3.1) ho lavorato in stretta collaborazione con il Servizio per il trasferimento tecnologico e delle conoscenze per l'adesione di UNIGE alla fondazione Fit4MedRob, approvata dal Consiglio di Amministrazione UNIGE nella seduta del 19/7/2023.

3.2.3 *Attribuzione di incarichi presso atenei e istituti di ricerca esteri o internazionali*

- 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+ e JEMARO 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, 2020/2021, 2021/2022, 2022/2023, 2023/2024.
- Dal 2013 a oggi: Docente per il Consorzio internazionale EMARO e successivamente EMARO+ e JEMARO 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, 2020/2021, 2021/2022, 2022/2023, 2023/2024.
- Dal 2013/2014 a 2016/2017: Docente per il Consorzio internazionale EMARO e successivamente EMARO+ e JEMARO 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: Docente per il Consorzio EMARO+ e JEMARO per Social Robotics (insegnamento ufficiale semestrale in lingua inglese) per l'a.a. 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020, 2020/2021, 2021/2022, 2022/2023, 2023/2024.

3.2.4 *Finanziamento e/o supervisione di assegnisti di ricerca*

- Aprile 2013 – Marzo 2017: Antonello Scalmato (PhD), assegnista di ricerca DIBRIS, 48 mesi (oggi Co-Founder and Director of Cloud Services and AI at Ermit, CTO at lab-go);
- 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, 65 mesi (oggi Tenure Track Professor presso Karlsruhe Institute of Technology);
- 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, 65 mesi (oggi Ricercatore a Tempo Determinato di tipo B presso Università degli Studi di Genova);

- Febbraio 2017 a Gennaio 2020: Roberto Menicatti, assegnista di ricerca DIBRIS, 36 mesi (oggi 3D animator at Giant Animation);
- Aprile 2017 a Aprile 2022: Linda Battistuzzi (PhD), assegnista di ricerca DIBRIS, 60 mesi (oggi professore a contratto presso Università degli Studi di Genova).
- Febbraio 2021 a Gennaio 2022: Mykhailo Dmytrenko, assegnista di ricerca DIBRIS, 12 mesi (oggi ingegnere presso Neo Cybernetica).
- Febbraio 2021 a Gennaio 2022: Mario Ciranni, assegnista di ricerca DIBRIS, 12 mesi (oggi Data Analyst On AIR srl).
- Febbraio 2022 a Gennaio 2023: Marco Demutti, assegnista di ricerca DIBRIS, 12 mesi (oggi ICT & Robotics Engineer R2M Solution)
- Da Novembre 2023: Lucrezia Grassi, assegnista di ricerca DIBRIS 'Un sistema Cloud per interazione robotica verbale e non-verbale consapevole delle diversità con gruppi di persone'.

3.2.5 *Finanziamento di posizioni da Ricercatori a Tempo Determinato RTDA*

- 2019: ho finanziato una posizione da ricercatore a tempo determinato RTDA su fondi di ricerca del progetto DIONISO. Il vincitore ha preso servizio nel Novembre 2019.
- 2022: ho finanziato una posizione da ricercatore a tempo determinato RTDA su fondi di ricerca del progetto PNRR – RAISE, Spoke 4. Il vincitore ha preso servizio nel Marzo 2023.

3.3 **Comitati editoriali scientifici e revisione per riviste e convegni internazionali**

3.3.1 *Partecipazione come Associated Editor a comitati di direzione e editoriali di riviste.*

- Dal 2013 a oggi: Associated Editor di International Journal of Advanced Robotic Systems, SAGE Publications. **SJR Computer Science: Q2; CiteScore Rank Computer Science: Q2.**
- Dal 2019 a oggi: Associated Editor di Intelligent Service Robotics, Springer. **SJR Computer Science: Q2; CiteScore Rank Computer Science: Q2 (Engineering Q1).**
- Dal 2021 a oggi: Associated Editor di International Journal of Social Robotics, Springer. **SJR Computer Science: Q1; CiteScore Rank Computer Science: Q1.**

3.3.2 *Partecipazione come Guest Editor.*

- Nel 2019-2021: Guest Editor, "Religion in Robotics" International Journal of Social Robotics (in pubblicazione). **SJR Computer Science: Q1; CiteScore Rank Computer Science: Q1.**
- Nel 2023: Topic Editor of Culturally and Contextually Aware Robots, Frontiers in Robotics and AI Human-Robot Interaction, (eds. Olov Engwall, Takayuki Kanda, Matthias Rehm, Antonio Sgorbissa, Kerstin Sophie Haring), **SJR Computer Science: Q2; CiteScore Rank Computer Science: Q2.**

3.3.3 *Steering committee di convegni nazionali e internazionali*

- Dal 2022: Standing Steering Committee Member del ciclo di convegni UR (Ubiquitous Robotics), KROS, technically Co-Sponsored da IEEE.

3.3.4 *General chair o co-chair di convegni nazionali e internazionali*

- Nel 2021: General Co-chair e membro del comitato scientifico del convegno AICA 2021, AICA Robotica, Intelligenza Artificiale e Società, 28-29 Ottobre 2021
- Nel 2022: General Co-Chair with Prof. Silvia Rossi, Ro-Man 2022, IEEE International Symposium on Robot & Human Interactive Communication, Naples, 29 Agosto-2 Settembre 2022.

3.3.5 *Comitato organizzatore di convegni nazionali e internazionali, membro del comitato scientifico*

- 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/RSJ 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.
- Nel 2023: Awards Chair. Conferenza I-RIM 2023, 5a Conferenza Italiana di Robotica e Macchine Intelligenti, Roma, 20-22 ottobre 2023.
- Nel 2024: Publication Chair nel Comitato Organizzatore di IEEE Ro-Man 2024, 2024 33rd IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (ROMAN). August 26-30, 2024, Pasadena, CA, USA

3.3.6 *Associated Editor di convegni nazionali e internazionali e cura di volumi*

- Nel 2015: Editor/curatore di CEUR Workshop Proceedings, Volume 1544, 2015, 2nd Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2015; Ferrara; Italy;
- Nel 2017: Associated Editor di IEEE Ro-Man 2017, 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Lisbona, 28 Agosto – 1 Settembre 2017.
- Nel 2020: Associated Editor for IROS2020, International Conference on Intelligent Robots and Systems, Las Vegas 2020, October 2020.
- Nel 2020: Associated Editor for RoMan2020, The 29th IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Naples, 31 Agosto – 4 Settembre, 2020
- Nel 2021: Associated Editor per ICRA2021, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Xi'an, China. 30 Maggio – 5 Giugno 2021.
- Nel 2021: Associated Editor for RoMan2021, The 30th IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Vancouver, 8 Agosto – 12 Agosto, 2021
- Nel 2023: Associated Editor IROS2023, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Detroit, Michigan, USA.
- Nel 2023: Associated Editor RoMan2023, The 30th IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Busan, 28-31 Agosto, 2023
- Nel 2024: Associated Editor IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). October 13-17, 2024, Abu Dhabi, UAE
- Nel 2024: Associated Editor 2024 33rd IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (ROMAN). August 26-30, 2024, Pasadena, CA, USA

3.3.7 *Membro del Program Committee di Convegni*

La seguente lista parte dal 2009 e non è esaustiva.

- 2009: Program Committee di “The International Conference on Simulation, Modeling, and Programming for Autonomous Robots”, Venezia, Italy, 2009.
- 2010: Program Committee di “The 6th International Conference on Intelligent Environments”, Monash University, Kuala Lumpur, Malaysia, 19-21 Luglio 2010.
- 2010: Program Committee di “The International Conference on Simulation, Modeling, and Programming for Autonomous Robots”, Darmstadt, Germania, 2010.
- 2011: Program Committee di IJCAI-11, The international joint conference on Artificial Intelligence, Barcelona, Spain.
- 2011: Program Committee di ECMR-11, The 5th European Conference on Mobile Robotics, Sept 7-9, Orebro, Sweden.

- 2011: Program Committee di BICA-11, 2nd International Conference on Biologically Inspired Cognitive Architectures, November 5-6, 2011, Washington D.C.
- 2011: Program Committee di MESA 2011, The 7th International ASME/IEEE Conference on Mechatronics & Embedded Systems & Applications, August 28-31, 2011, Washington, DC, USA.
- 2012: Program Committee di IAS-12, The 12th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, June 26-29, 2012, Jeju Island, Korea.
- 2012: Program Committee di BICA-12, The Annual International Conference on Biologically Inspired Cognitive Architectures, October 31 November 3, Palermo, Italy.
- 2013: Program Committee di AAMAS 2013, 12th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems, Maggio 5-10, Saint Paul, Minnesota.
- 2013: Program Committee di BICA 2013, Annual International Meeting on Biologically Inspired Cognitive Architectures (BICA), Kiev, Ukraine, Settembre, 14-15.
- 2014: Program Committee di IAS 13, the 13th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, Padova, Luglio 15-19.
- 2014: Program Committee di DARS 2014 : Distributed Autonomous Robotic Systems 2014, Daejeon, Korea, Novembre 2-4.
- 2015: Program Committee di IJCAI 2015: 24th International Conference on Artificial Intelligence, Buenos Aires, July 27-31.
- 2015: 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: Program Committee di AIRO 2016, 3rd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, co-located with AI*IA 2016 Genoa, Italy. November 28.
- 2016: Program Committee di ECAI 2016, 22nd European Conference on Artificial Intelligence, 29 August - 2 September 2016, The Hague, The Netherlands
- 2017: Program Committee di Ro-Man 2017, 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Lisbona, 28 Agosto – 1 Settembre 2017.
- 2018: Program Committee di IROS2018, 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Madrid, Spagna, 1-5 Ottobre 2018.
- 2020: Program Committee di I-RIM 2020 Conference, Istituto di Robotica e Macchine Intelligenti, Roma, 10-12 Dicembre 2020.
- 2020: 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.
- 2020: 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.
- 2021: Program Committee di ECMR-2021, European Conference on Mobile Robots, Bonn, Germany, August 31st - September 3rd 2021
- 2021: Program Committee di IAS-2021, Intelligent Autonomous System, Singapore, 22-25 Giugno 2021.
- 2021: Program Committee di AMBIENT 2021, The Eleventh International Conference on Ambient Computing, Applications, Services and Technologies, 3-7 Ottobre 2021, Barcellona, Spagna.

- 2021: Senior Program Committee Member IJCAI-21, 30th International Joint Conference on Artificial Intelligence, Montreal, August 21st to August 26th, 2021
- 2022: Senior Program Committee Member IJCAI-22, 31st International Joint Conference on Artificial Intelligence, Messe Wien, Vienna, Austria, July 23-29, 2022.
- 2023: Program Committee Member ICINCO 2023, 20th International Conference on Informatics in Control Automation and Robotics, Rome, Italy, 13-15 November 2023.
- 2023: Program Committee Member CHIRA 2023, 7th International Conference on Computer-Human Interaction Research and Applications, Rome, Italy, 16-17 November 2023
- 2023: Senior Program Committee Member IJCAI-23, 32nd International Joint Conference on Artificial Intelligence, Cape Town, South Africa, 19th-25th August 2023.
- 2023: Program Committee Member ECMR 23, 11th European Conference on Mobile Robots (ECMR 2023), Coimbra, Portugal, 4-7 Settembre 2023.

3.3.8 *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.
- Nel 2022: Organizzatore del WorkShop "Robotics and the other professions: A process of enrichment, expansion, flexible adaptation and creation" (F. Operto, B. Siciliano, A. Sgorbissa, D. Scaradozzi), Convegno I-RIM 3D 2022, 7 Ottobre 2022
- Nel 2022: Organizzatore del WorkShop "Cognitive Robotics" (A. Chella, A. Sgorbissa), Convegno I-RIM 3D 2022, 8 Ottobre 2022
- Nel 2022: Organizzazione del "Seminario nazionale per la presentazione del corso online "Robot Transculturali nell'assistenza sanitaria e sociale" nell'ambito del progetto IENE-10, Sala Conferenze DIMI, Dipartimento di Medicina Interna e Specialità Mediche, con il patrocinio di CILIA (Centro Interdipartimentale per la longevità e l'invecchiamento attivo), Unità Spinale dell'Ospedale Santa Corona di Pietra Ligure, Scuola di Robotica, 26/9/2022.

3.3.9 *Revisore per riviste internazionali*

La lista che segue non è esaustiva. Riporto in seguito il CitationScore Rank 2022 di maggior rilevanza per i settori concorsuali 09/H1 e 01/B1. Si noti che, data la mia ricerca in ambito robotico, mi capita anche di svolgere il ruolo di revisore di articoli su tematiche informatiche ma sottoposti a valutazione su riviste con impostazione più legata alla teoria dei controlli e alla sistemistica.

- Advanced Robotics, Taylor and Francis, CSR Computer Science: Q2 – 69th percentile;

- Automatica, Elsevier, CSR Control and Systems Engineering: Q1 – 91st percentile;
- Biologically Inspired Cognitive Architectures, Elsevier, CSR Computer Science Q2: – 58th percentile;
- Computers in Human Behavior Reports, Elsevier, CSR Computer Science: Q2 – 59th percentile
- IEEE Robotics and Automation Letters, CSR Computer Science: Q1 – 81th percentile;
- IEEE Transactions on Automatic Control, CSR Computer Science: Q1 – 93th percentile;
- IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, CSR Control and Systems Engineering: Q1 – 92nd percentile;
- IEEE Transactions on Cybernetics, CSR Computer Science: Q1 – 99th percentile;
- IEEE Transactions on Industrial Electronics: CSR Control and Systems Engineering: Q1 – 97th percentile;
- IEEE Transactions on Robotics, CSR Computer Science Applications: Q1 – 95th percentile;
- IEEE Transactions on Systems Man and Cybernetics, part B: Cybernetics, CSR Computer Science: Q1 – 98st percentile;
- Intelligent Service Robotics, Springer, CSR Computer Science: Q2 – 58th percentile.
- International Journal of Advanced Robotic Systems, SAGE, CSR Computer Science: Q2 – 69th percentile;
- International Journal of Human - Computer Studies, , Elsevier, CSR Computer Science: Q1 – 92nd percentile;
- International Journal of Humanoid Robotics, World Scientific, CSR Computer Science: Q2 – 46th percentile;
- International Journal of Social Robotics, Springer CSR Computer Science: Q1 – 88h percentile;
- Journal of Guidance, Control and Dynamics, AIAA, CSR Control and Systems Engineering: Q1 – 76th percentile;
- Journal of Intelligent and Robotic Systems, Springer, CSR Computer Science: Q2 – 73th percentile;
- Robotica, Cambridge University Press, CSR Computer Science: Q2 – 63th percentile;
- Robotics and Autonomous Systems, Elsevier, CSR Computer Science: Q1 – 88th percentile;
- Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, Elsevier, CSR Computer Science: Q1 – 98th percentile;
- User Modeling and User-Adapted Interaction, Springer, CSR Computer Science: Q1 – 91st percentile.

3.3.10 *Revisore per convegni*

Lista non esaustiva:

- ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI);
- Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS);
- European Conference on Artificial Intelligence (ECAI);
- European Conference on Mobile Robotics (ECMR);
- IEEE International Conference on Advanced Robotics and Its Social Impacts (ARSO);
- International Conference on Ambient Computing, Applications, Services and Technologies (AMBIENT);
- International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS);

- International Conference on Biologically Inspired Cognitive Architectures (BICA);
- International Conference on Computer-Human Interaction Research and Applications (CHIRA);
- International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO);
- International Conference on Simulation, Modeling, and Programming for Autonomous Robots (SIMPAN);
- International Joint Conferences on Artificial Intelligence (IJCAI);
- IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS);
- IEEE International Conference on Robot & Human Interactive Communication (ROMAN);
- IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA);
- International ASME/IEEE Conference on Mechatronics & Embedded Systems & Applications (MESA);
- Intelligent Autonomous Systems (IAS);
- Intelligent Environments (IE);
- Ubiquitous Robots (UR).

3.4 Partecipazione a congressi e convegni nazionali e internazionali in qualità di relatore

3.4.1 Keynote Speeches

- 2019: Antonio Sgorbissa, Keynote Speaker at Ubiquitous Robots 2020, “Introducing Culture-Aware Robotics”, Kyoto, Japan, 22-26 Giugno 2019.

3.4.2 Relazioni su invito a Convegni e Workshop nazionali e internazionali

- 2017: Relazione su invito “Paving the way to Culturally-Competent Robots: the CARESSES project” presso INCAROS (International Care Robot Symposium) 2017, 15 Novembre 2017
- 2017: Relazione su invito “Paving the way to Culturally-Competent Robots: the CARESSES project” presso KOSMI (Korean Society of Medical Informatics) 2017 Fall Conference, Seoul, Korea, 16 Novembre 2017.
- 2018: Relazione su invito “CARESSES”, 7th EU-Japan Symposium on ICT Research and Innovation, University of Vienna, 3 Dicembre 2018
- 2019: Relazione su invito “Developing Culturally-Aware Robots”, ERF2019 Workshop on “End user needs of Social Robots: Ecosystem, Implications and Policies, Bucharest, Romania, 22 Marzo 2019.
- 2019: Relazione su invito “Cultural Knowledge and Culturally-Sensitive Planning in AI and Robotics”, ERF2019 Workshop “Paving the way to culturally-aware robots” organizzato dal Progetto CARESSES, Bucharest, Romania, 22 Marzo 2019.
- 2019: Relazione su invito “Il robot CARESSES: un robot di compagnia sensibile alle differenze tra culture”, XL Congresso Nazionale SIFO, Genova, 21-24 Novembre 2019.
- 2020: Relazione su invito "Smart Healthcare System: can Artificial Intelligence and Robotics improve the quality of life?", ESOF 2020 - Trieste città della Scienza, organizzato da Televita S.p.a, 4 Settembre 2020.
- 28/10/2021, Relazione su invito “Robot di assistenza consapevoli delle differenze tra culture, AICA (Associazione Italiana per l'Informatica ed il Calcolo Automatico) conference 2021, Rome
- 2022: Relazione su invito “Culturally-competent robots for health and social assistance: why robots should be aware of diversity”, BAILAR (Behavior Adaptation and Learning for Assistive Robotics), presso 31st International Conference on Robots & Human Interactive Communication (ROMAN 2022),29/8/2022.

- 2022: Relazione su invito nel WorkShop "Robotics and the other professions: A process of enrichment, expansion, flexible adaptation and creation" (F. Operto, B. Siciliano, A. Sgorbissa, D. Scaradozzi), Convegno I-RIM 3D 2022, 8 Ottobre 2022
- 2022: Relazione su invito nel WorkShop "Applications and Challenges for Assistive Robotics" (L. Giarre, A. Lay-Ekuakille, A. Orlandini), Convegno I-RIM 3D 2022, 8 Ottobre 2022
- 2023: Relazione su invito "Social Robots that know people", workshop "Social Robots Personalisation: at the crossroads between Engineering and Humanities (CONCATENATE)", presso ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction, 13 Marzo 2023 Stockholm, SE
- 2023: Relazione su invito "Social Robots that know people", workshop "Deploying mobile robots in unconstrained real-world environments (DEEPFIELD 2023)", presso 11th European Conference on Mobile Robots, ECMR 2023, Coimbra, Portugal, 4 Settembre 2023.
- 2024: Relazione su invito "Robots and Intelligent systems for Citizens and the Environment", 9th International ETNA Conference Embracing the changes in transcultural nursing: From basics to cyborgs, ETNA 2024, London, 14 Giugno 2024.

3.4.3 *Relazioni su invito a altri eventi: forum, webinar, festival, seminari.*

- 2017: Relazione su invito "Paving the way to Culturally-Competent Robots: the CARESSES project" al webinar organizzato da EU-Japan Centre for Industrial Cooperation, 20/10/2017.
- 2017: Relazione su invito "Il robot consapevole che assiste gli anziani", Festival della Scienza 2017, Palazzo della Borsa, Sala del Telegrafo, 28/10/2017.
- 2018: Relazione su invito "CARESSES, i Robot culturalmente competenti" presso la Planet Life Economy Foundation, Alzaia Naviglio Pavese, Milano, 27/9/2018.
- 2019: Relazione su invito "Il robot CARESSES: un robot di compagnia sensibile alle differenze tra culture", Silver Economy Forum, Genova, 14/6/2019.
- 2019: Relazione su invito "Creating Autonomous Robots", Activities Matter Event, The Barnet Care Quality Team, Middlesex University, 3/9/2019.
- 2019: Relazione su invito "Il robot CARESSES: un robot di compagnia sensibile alle differenze tra culture", Salotto IBM, Abilitando 2019, Bosco Marengo, 4/10/2019.
- 2021: Relazione su invito presso SoftBank Robotics (ramo Giapponese e Europeo) sui risultati e il follow-up del progetto CARESSES, 23/3/2021.
- 2021: "[Two Robots](#)", [Invited speech at the European Researchers' Night](#), Sharper Università di Genova, 25/9/2021.
- 2021: Roboetica. [L'uomo è ancora al centro dell'innovazione?](#) EMO Milano 2021, Panel organized by SIRI, associazione italiana di robotica e automazione, 7/10/2021
- 2021 "[Robot Empatici](#)", Il Tempo Della Salute, Museo Della Scienza e della Tecnologia, Milano, streaming su Corriere TV, 7/11/2021.
- 2021: "Paving the way to Culturally Competent Robots", invited speech/seminar at Scuola Superiore Sant'anna, Marie Curie's European project PERSEO, 26/11/2021.
- 2021: Relazione su invito al seminario su "Strumenti Digitali e Robotici per l'Inclusione", organizzato da Scuola di Robotica, 15/12/2021.
- 2022: Relazione su invite a Ellis Robotics Workshop (European Laboratory for Learning and Intelligent Systems) organized by the Italian ELLIS Genova Unit (University of Genoa and IIT) 7/4/2022.
- 2022: Relazione su invito a AFOSR Workshop, Air Force Office of Scientific Research, organizzato da MaLGa - Machine Learning Genoa Center, 30/5/2022.

- 2022: “Towards Diversity-Aware Robotics”, Relazione introduttiva presso NAO Challenge Finale nazionale a Genova, organizzato da Scuola di Robotica, 31/5/2022.
- 2022: “Verso la Robotica Diversity-Aware”, Relazione su invito al seminario LA NUOVA ASSISTENZA DOMICILIARE ABILITATA DAL DIGITALE, Corso di Laurea in Infermieristica - Sede di Terni, Università di Perugia, Con il patrocinio dell’Ordine Professioni Infermieristiche Terni, 17/6/2022.
- 2022: Organizzatore del Panel “Esseri artificiali nel teatro dell'umanità” presso il Museo Storia Naturale nell’ambito del Festival dell’Eccellenza al femminile (partecipano: Andrea Bertolini, Maura Casadio, Fabio Roli, Antonio Sgorbissa), 13/10/2022.
- 2022: “Ci salveranno i Robodog?”, intervento a Il Tempo Della Salute, Museo Della Scienza e della Tecnologia, Milano, streaming su Corriere TV, 13/11/2022.
- 2022: Relazione introduttiva al progetto Educare alla Lettura Leggere e Narrare con il coding e la robotica educativa, organizzato da Scuola di Robotica, 24/11/2022.
- 2023: Relazione “Robot umanoidi a scuola”, ciclo di seminari "Ambienti didattici innovativi per la Scuola", organizzato da Università di Genova, 11/1/2023
- 2023: Relazione “Robot consapevoli della diversità”, Intelligenza artificiale e IT: sviluppo e prospettive della comunicazione tra passato e futuro, Palazzo Ducale, Sala del Maggior Consiglio, 1/2/2023.
- 2023: Relazione presso Terni Digital Week (<https://www.ternidigitalweek.com/>) dal 12/10/2023 – 15/10/2023.

3.4.4 *Presentazione di articoli scientifici a Convegni nazionali e internazionali*

La mia presenza ai convegni per presentare il contributo proposto si è parzialmente diradata dopo la nascita dei miei due figli nel 2004 e nel 2007. Inoltre, essendo responsabile di un gruppo di ricerca con diversi dottorandi e assegnisti di ricerca, ho sempre cercato di fornire opportunità ai più giovani per presentare i contributi del gruppo. Segue una lista non esaustiva: i miei contributi su atti di convegno sono circa 130, ma ho riportato solo i contributi che ho certezza di aver presentato in prima persona come relatore).

- L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Robot-Induced Group Conversation Dynamics: A Model to Balance Participation and Unify Communities, In Proc. 2023 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2023, Oct. 1-5, 2023, Detroit, USA, accepted for publication
- I. D'Angelo, L. Morocutti, E. Giunchiglia, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Nice and Nasty Theory of Mind for Social and Antisocial Robots, In Proc. 32nd IEEE Int. Conf. on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2023, Busan, Korea, Aug. 28-31. 2023, accepted for publication.
- C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Culture Carmine Recchiuto, Antonio Sgorbissa, Diversity-aware social robots meet people: beyond context-aware embodied AI, “AI in holistic care and healing practices: the caring encounter beyond COVID-19”, in Anthropology, AI and the Future of Human Society, online, Royal Anthropological Institute 2022 virtual conference, Jun. 6-10, 2022.
- C.T. Recchiuto, C. Papadopoulos, T. Hill, N. Castro, B. Bruno, I. Papadopoulos, A. Sgorbissa, Designing an Experimental and a Reference Robot to Test and Evaluate the Impact of Cultural Competence in Socially Assistive Robotics, in Proc. 28th IEEE International Conference on Robot & Human Interactive Communication, Ro-Man 2019, Le Meridien, Windsor Place, New Delhi, India, 14 – 18, Oct., 2019.
- B. Bruno, R. Menicatti, A. Sgorbissa, Modelling the Influence of Cultural Information on Vision-Based Human Home Activity Recognition, in Proc. 14th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, URAI2017, Maison Glad Jeju, Jeju, Korea Jun. 28-Jul. 1, 2017, pp. 32-38.
- B. Bruno, N.-Y. Chong, H. Kamide, S. Kanoria, J. Lee, Y. Lim, A.K. Pandey, C. Papadopoulos, I. Papadopoulos, F. Pecora, A. Saffiotti, A. Sgorbissa, The CARESSES EU-Japan Project: Making Assistive Robots Culturally Competent, In: Niccolò Casiddu, Claudia Porfirione, Andrea Monteriù,

Filippo Cavallo (eds) "Ambient Assisted Living, Italian Forum 2017, Proc. 8th Italian Forum on Ambient Assisted Living, ForitAAL 2017", Lecture Notes in Electrical Engineering, 540, pp. 151-169. ISBN: 978-3-030-04672-9

- A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Describing and classifying situations with description logics in ubiquitous robotics, in Proc. 10th IFAC Symposium on Robot Control, SYROCO 2012, Dubrovnik, Croatia, Sept. 5 – 7, 2012, pp. 64-70.
- A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Describing and classifying spatial and temporal contexts with owl dl in ubiquitous robotics, in Proc. 2012 IEEE Int. Conference on Robotics and Automation, ICRA 2012, Saint Paul, MN, United States, May 14-18, 2012, pp. 237-244. **Best Cognitive Paper Award Finalist.**
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, 3d path following with no bounds on the path curvature through surface intersection, in Proc. 23rd IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010, Taipei, Taiwan, Oct. 18-22, 2010, pp. 4029-4035.
- F. Capezio, M. Campani, A. Rebori, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A minimalist approach to path following among unknown obstacles, in Proc. 23rd IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010, Taipei, Taiwan, Oct. 18-22, 2010, pp. 3604-3610.
- A. Sgorbissa, F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, R. Zaccaria, Human-like planning for humans and humanoids, in Proc. 4th International Conference on Cognitive Systems, CogSys 2010, Zurich, Switzerland, Jan. 27, 2010.
- F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Affordance-based planning for assisting humans in daily activities, in Proc. 6th International Conference on Intelligent Environments, IE 2010, Kuala Lumpur, Malaysia, Jul. 19-21, 2010, pp. 19-24.
- G. Cannata and A. Sgorbissa, A Distributed, Real-Time Approach to Multi Robot Uniform Frequency Coverage, In: A. Martinoli, F. Mondada, N. Correll, G. Mermoud, M. Egerstedt, M. A. Hsieh, L. E. Parker, K. Støy (eds) "Distributed Autonomous Robotic Systems, the 10th International Symposium, Lausanne, Switzerland, November 2010", Springer Tracts in Advanced Robotics, Volume 83, 2013, Springer Berlin Heidelberg, pp. 19-32, ISBN 978-3-642-32722-3
- F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Distributed Context Assessment for Robots in Intelligent Environments In: H. Asama, H. Kurokawa, J. Ota, K. Sekiyama (eds) "Distributed Autonomous Robotic Systems 8, Proc 9th International Symposia on Distributed Autonomous Robotic Systems, DARS 2008, Tsukuba, Japan, 17-19 November 2008", Springer, Berlin Heidelberg - DEU, 2009, pp. 161-172. ISBN 978-3-642-00643-2.
- M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. Sgorbissa, Multi-Robot Uniform Frequency Coverage of Significant Locations in the Environment, In: H. Asama, H. Kurokawa, J. Ota, K. Sekiyama (eds) "Distributed Autonomous Robotic Systems 8, Proc 9th International Symposia on Distributed Autonomous Robotic Systems, DARS 2008, Tsukuba, Japan, 17-19 November 2008", Springer, Berlin Heidelberg - DEU, 2009, pp. 3-14. ISBN 978-3-642-00643-2.
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A minimalist feedback control for path tracking in cartesian space, in Proc. 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2009, St. Louis, MO, United States, Oct. 11-15, 2009, pp. 2952-2957.
- A. Sgorbissa, A. Vargiu, A. Villa, R. Zaccaria, A lyapunov-stable, sensor-based model for real-time path-tracking among unknown obstacles, in Proc. 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2009, St. Louis, MO, United States, Oct. 11-15, 2009, pp. 2946-2951.
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Minimalist path tracking for mobile robots, in Proc. 2009 International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009, Munich, Germany, Jun., 22- 26, 2009, pp 1-6.
- M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. Grosso, A. Sgorbissa, A multi-robot coordination system based on rfid technology, in Proc. 2009 International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009; Munich, Germany; June 22- 26, 2009, pp 1-6.

- F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Towards a cognitive architecture for mobile robots in intelligent buildings, in Proc. ICRA'07 Workshop on Semantic Information in Robotics, SIIR-07, Co-located with ICRA 2007, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Roma, Italy, Apr. 10-14, 2007.
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, μ Nav: Navigation without localization, in Proc. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2006, Beijing, China, 9-15 Oct., 2006, pp 1761-1766.
- F. Capezio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Gps-based localization for a surveillance ugv in outdoor areas, in Proc. Fifth International Workshop on Robot Motion and Control, RoMoCo'05, Dymaczewo, Poland, Jun. 23-25, 2005, pp. 157-162.
- A. Raggi, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, AE-SIM: Simulating intelligent robots in intelligent environments, in Proc. IEEE International Symposium on Intelligent Control, ISIC 2004, Taipei, Taiwan, Sept. 2 - 4, 2004, pp. 174-179.
- M. Castelnovi, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Markov-localization through color features comparison, in Proc. IEEE International Symposium on Intelligent Control, ISIC 2004, Taipei, Taiwan, Sept. 2 - 4, 2004, pp 437-442.
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Robot Staffetta in Its Natural Environment, In: F. Groen, N. Amato, A. Bonarini, E. Yoshida, B. Kröse (eds) "IAS 8. Intelligent Autonomous Systems 8, Proc. from The 8th Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-8), Amsterdam, The Netherlands, March 10-13, 2004", IOS Press, Amsterdam, 2004, pp. 504-511. ISBN 978-1-58603-414-6.
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The micronavigation algorithm: a minimalist approach to navigation, in Proc. 5th IFAC/EURON Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles, IAV, IFAC Proceedings, Volume 37, Issue 8, Lisbon, Portugal, Jul. 5-7, 2004, pp. 203-208.
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The artificial ecosystem: a distributed approach to service robotics, in Proc. 2004 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2004 New Orleans, LA, United States, Apr. 26 - May 1, 2004, pp. 3531-3536.
- A. Scalzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, μ Nav: A minimalist approach to navigation, in Proc. 2003 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2003, Taipei, Taiwan, Sept. 14 - 19, 2003, pp. 2018-2023.
- M. Miozzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The Artificial Ecosystem: A Multiagent Architecture, In: eds. J. Liu, Y.-M. Cheung, H. Yin (eds) "Intelligent Data Engineering and Automated Learning, Proceedings from The 4th International Conference on Intelligent Data Engineering and Automated Learning, IDEAL 2003, Hong Kong, China, March 21 -23, 2003", Lecture Notes in Computer Science, volume 2690, Springer Verlag Germany, 2004, pages 52-59. ISBN: 978-3-540-45080-1
- A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Roaming stripes: Smooth reactive navigation in a partially known environment, in Proc. 12th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2003, Millbrae, CA, Oct. 31 - Nov. 2, 2003, pp. 19-24.
- M. Frixione, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Problem classification and solving in service robotics, in Proc. 2003 European Conference on Mobile Robots, ECMR 2003, Radziejowice, Poland, Sept. 4-6, 2003, pp. 1-8.
- M. Miozzo, P. Morasso, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Locomaid (the locomotion aid) - a distributed architecture for planning and control, in Proc. 11th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2002, Berlin, Germany, Sept. 25-27, 2002, pp. 164-169.
- M. Castelnovi, M. Miozzo, A. Scalzo, M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Surveillance robotics: analysing scenes by colours analysis and clustering, in Proc. 8th Conference of The Italian Association for Artificial Intelligence, AI*IA 2002, Siena, Sept. 10-13, 2002, pp. 1-8.
- M. Giaroli, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Safe outdoor navigation with local information, in Proc. 2002 International Conference on Artificial Intelligence, ICCAI 2002, Las Vegas, Nevada, USA, Jun. 24-27, 2002, pp. 684-690.

- M. Giaroli, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Reactive safe navigation in outdoor environments, in Proc. 3rd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 02, Toluca, Mexico, Sept. 1-4, 2002, pp 1-8.
- M. Miozzo, A. Scalzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Autonomous robots and intelligent devices as an ecosystem, in Proc. 3rd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 02, Toluca, Mexico, Sept. 1-4, 2002, pp. 1-8.
- M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Autonomous navigation and localization in service mobile robotics, in Proc. 2001 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2001, Maui, Hawaii, USA, Oct. 29 - Nov. 3, 2001, pp. 2024-2029.
- M. Piaggio, A. Sgorbissa, Real-Time Motion Planning in Autonomous Vehicles: A Hybrid Approach, In: E. Lamma and P. Mello (eds) "AI*IA 99: Advances in Artificial Intelligence, Proc. 6th Congress of Italian Association for Artificial Intelligence Bologna, Italy, September 14–17, 1999", Lecture Notes in Computer Science, volume 1792, pages 368-378. Springer Verlag Germany, 2000. ISBN 978-3-540-46238-5.
- M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Beacon based navigation and localization for service mobile robots, in Proc. 2nd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 2000, Monterrey, N.L. Mexico, Nov. 10 - 12, 2000, pp. 1-8.
- M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Ethnos: a light architecture for real-time mobile robotics, in Proc. 1999 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'99, Kyongju, Korea, Oct. 17-21, 1999, pp. 1292-1297.
- M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Global localisation via sub-graph isomorphism, in Proc. Third European Workshop on Advanced Mobile Robots, EUROBOT'99, Zurich, Switzerland, Sept. 6-8, 1999, pp. 151-154.
- M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Micronavigation, In: J.-A. Meyer, A. Berthoz, D. Floreano, H. Roitblat, and S. W. Wilson (eds) "From Animals to Animats 6: Proceedings of the Sixth International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, Paris, France, November 2000", volume 6, USA, 2000, pp. 209-218. ISBN: 978-0-262-31607-1.

3.5 Brevetti e altre attività di trasferimento tecnologico e terza missione

3.5.1 Brevetti Internazionali

Informazioni prelevate dalla Banca Dati di European Patent Office: <https://www.epo.org/searching-for-patents.html>

- System for guiding self-propelled apparatus and method therefor. Inventori: BAGLIETTO, MARCO; CANNATA, GIORGIO; CAPEZIO, FRANCESCO; GROSSO, ALBERTO; SGORBISSA, ANTONIO. Earliest priority: 2006-09-28. Earliest publication: 2006-12-28. Pubblicato come: EP2246764A1; IT1393638B1; ITGE20090026A1
- A METHOD AND A DEVICE FOR DETERMINING OF A VEHICLE FOR THE AUTONOMOUS DRIVING OF A VEHICLE, IN PARTICULAR A ROBOTIZED VEHICLE. Inventori: ZACCARIA RENATO; VERNAZZA TULLIO; SGORBISSA ANTONIO; MASTROGIOVANNI FULVIO; CAPEZIO FRANCESCO. Earliest priority: 2008-03-26. Earliest publication: 2009-10-01. Pubblicato come: EP2263096A1; EP2278357A2; EP2278357A3; WO2009118043A1.
- People monitoring and personal assistance system, in particular for elderly and people with special and cognitive needs. Earliest priority: 2016-02-04. Earliest publication: 2017-08-04- Inventori: BRUNO BARBARA; GIUNI ANTONELLA; MASTROGIOVANNI FULVIO; REBOSCIO ENRICO; SCALMATO ANTONELLO; SGORBISSA ANTONIO. Pubblicato come: CA3013548A1; CN108601560A; EP3410935A1; ITUB20160119A1; US10682097B2; US2018368780A1; WO2017134622A1

3.5.2 Brevetti Italiani

Informazioni prelevate dalla Banca Dati del Ministero delle Imprese e del Made in Italy: <https://www UIBM.gov.it/bancadati/>

- 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: SGORBISSA ANTONIO, CAPEZIO FRANCESCO, ZACCARIA RENATO, VERNAZZA TULLIO. Data deposito: 28/09/2006. Concessa, numero domanda: 102006901452358 (SV2006A000027)
- 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: SGORBISSA ANTONIO, MASTROGIOVANNI FULVIO, ZACCARIA RENATO, VERNAZZA TULLIO. Data deposito: 28/09/2006. Concessa, numero domanda: 102006901452359 (SV2006A000028)
- SISTEMA DI GUIDA DI APPARECCHI SEMOVENTI E METODO PER TALE GUIDA. Inventori: SGORBISSA ANTONIO, CANNATA GIORGIO, CAPEZIO FRANCESCO, GROSSO ALBERTO, BAGLIETTO MARCO. Data deposito: 28/04/2009. Numero domanda: 102009901727009 (GE2009A000026)
- SISTEMA DI MONITORAGGIO ED ASSISTENZA PRIVATE DI PERSONE, IN PARTICOLARE DI ANZIANI O DI PERSONE CON PROBLEMI SPECIALI O DI CARATTERE COGNITIVO. Inventori: Sgorbissa Antonio, Giuni Antonella, Mastrogiovanni Fulvio, Reboscio Enrico, Scalmato Antonello, Bruno Barbara. Data deposito: 04/02/2016. Concessa, numero domanda: 102016000011204.

3.5.3 *Software registrati*

- Aprile 2023: Deposito presso il Pubblico Registro Software SIAE del software CAIR (Culture-Aware AI and Robotics) registrato SIAE OLAF in data 21/4/2023 D000018738.

3.5.4 *Impiego Brevetti*

- Dal 2011 al 2017: Il brevetto di cui sono inventore "A method and a device for determining the position of a vehicle for the autonomous driving of a vehicle, in particular a robotized vehicle" è stato utilizzato dall spin-off dell'Università di Genova GenovaRobot S.r.l. (depositaria) per i suoi prodotti (anche nella sua versione italiana "Metodo e dispositivo per il riconoscimento della posizione di un veicolo per la guida autonoma di un veicolo in particolare di un veicolo robotizzato").
- Dal 2019: Il brevetto di cui sono inventore "People monitoring and personal assistance system, in particular for elderly and people with special and cognitive needs" è utilizzato dalla spin-off dell'Università di Genova Teseo, S.r.l. (depositaria) per i suoi prodotti.

3.5.5 *Attività di trasferimento tecnologico tramite partecipazione diretta a spin-off universitarie*

- 2005 – 2017: Socio della spin-off Genova Robot Srl fino al 2017, finalizzata al trasferimento tecnologico di soluzioni di Robotica Mobile autonoma e Ambient Intelligence.
- 2021: Creazione della società CURA Robotics and AI srl (con sede a Genova), [riconosciuta spin-off dell'Università di Genova nel 2022](#), per la disseminazione dei risultati del progetto CARESSES, con il coinvolgimento di ricercatori appartenenti ai diversi partner del progetto (Università di Genova, JAIST, Chubu University, SoftBank Robotics). Tale processo si accompagna, fin dal primo anno di CARESSES, a una intensa attività di disseminazione dei risultati del progetto in eventi pubblici.

3.5.6 *Attività di disseminazione e trasferimento tecnologico tramite setup sperimentali in collaborazione con istituti pubblici o privati*

- 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).
- Nel 2020-2021: realizzatore di dimostratore per la società beingAI per il trasferimento tecnologico del sistema di conversazione sviluppato nel corso del progetto CARESSES.
- Vedi anche "Trial clinici e non con reclutamento di partecipanti" nella sezione corrispondente "CARESSES Testing and Evaluation Phases (CARESSES)", 50 partecipanti; "PRODIGI - Persone e Robot: Osservazione delle Dinamiche di Interazione di Gruppo Indotte", 300 partecipanti; "robot umanoidi per l'assistenza in Unità Spinale", 25 partecipanti.

3.5.7 *Attività di disseminazione e trasferimento tecnologico tramite esibizioni pubbliche*

- Nel 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il Senior Festival di Örebro, Örebro, Svezia, dal 2 al 7 ottobre 2017.
- Nel 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il JAIST festival, Nomi, Ishikawa, Giappone, 21 Ottobre 2017.
- Nel 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il Festival della Scienza, Palazzo della Borsa, Sala del Telegrafo, Genova, Italia, 28 Ottobre 2017.
- Nel 2017: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso Smack! Fiera del Fumetto, Videogame, Giochi, Cosplay, Fiera del mare, Genova, Italia, 2 e 3 Dicembre 2017.
- Nel 2018: Antonio Sgorbissa presenta I primi risultati di CARESSES a alla Fondazione Pia Opera Ciccarelli Onlus, 5 Marzo 2018.
- Nel 2018: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il il Senior Festival di Örebro, Örebro, Svezia, dal 1 al 6 Ottobre ottobre 2018.
- Nel 2018: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso ICT 2018: Imagine Digital - Connect Europe, Austria Center Wien, 1, 1220, Dicembre 2018.
- Nel 2018: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il JAIST festival, Nomi, Ishikawa, Giappone, 20 Ottobre 2018.
- Nel 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il Festival del Mare, Genova, 18 Maggio 2019.
- Nel 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso SciRoc 2019, evento organizzao dal progetto H2020 SciRoc, Milton Keynes, Regno Unito, 21 Settembre 2019.
- Nel 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso Abilitando (Dove la tecnologia incontra la disabilità), Bosco Marengo, Alessandria, 3 e 4 Ottobre 2019.
- Nel 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso il JAIST festival, Nomi, Ishikawa, Giappone, 28 Ottobre 2019.

- Nel 2019: Esibizione pubblica del robot CARESSES presso XL Congresso Nazionale SIFO (Società Italiana di Farmacia Ospedaliera), Genova, 21-24 Novembre 2019
- Nel 2021: Esibizione in modalità “blended” (presenza / online) del sistema CARESSES presso la Notte del ricercatore 2021, coordinata da Università degli Studi di Genova, 24 Settembre 2021.
- Nel 2023: Seminario di robotica e dimostrazione del robot SPOT presso l’Istituto Giorgi, 16/3/2023.
- Nel 2023: Esibizione del robot SPOT nelle strade di Genova e dialogo con i cittadini, evento ripreso da numerosi media locali e nazionali, 24 Marzo 2023.
- Nel 2023: Il laboratorio [RICE](#) è candidato per la divulgazione della ricerca effettuata nell’ambito del progetto RAISE (sezione 3.1) nell’ambito del Festival della Scienza 2023, 26/10/2023 – 5/11/2023

3.5.8 *Laboratori Congiunti*

- 2019-2020: Fondazione 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 nel 2019-2020 il Dott. Amit Kumar Pandey, con cui svolgo attività di ricerca dal 2016.

3.5.9 *Dimostratori realizzati durante i miei studi di dottorato*

- Nel 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).
- Nel 1997: realizzazione di un dimostratore basato su piattaforma robotica mobile per una mostra dello scultore Francesco Pirella "Sculture Gutenberghiane e Manifesto dell'Antilibro", Museo della Scienza e della Tecnica, Milano (incarico del DIST).
- Nel 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).
- Nel 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).
- Nel 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).
- Nel 2000: Realizzazione di un "robot poeta futurista" operante all'interno del 6° Festival Internazionale Di Poesia presso Palazzo Ducale, Genova (incarico del DIST).

3.5.10 *Altre attività di terza missione*

Negli ultimi anni, la mia attività di ricerca ha avuto un riconoscimento significativo dai media e dal pubblico, in gran parte grazie al progetto CARESSES e l’attività che ne è conseguita su tematiche di robotica sociale. La lista che segue non è esaustiva. La mia ricerca è apparsa su più di 100 media internazionali (tra cui BBC, CNN, The Times, The Telegraph, The Sun, Sunday Express, Corriere della Sera, Il Sole 24 ore, TG5 e numerosi altri). Nel 2020 La BBC ha mostrato CARESSES nel suo servizio di fine anno [The big tech questions for 2021](#).

- 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: [I robot multiculturali, tra Europa e Sol Levante](#): Antonio Sgorbissa spiega il progetto CARESSES in un articolo sul giornale online OggiScienza, 7/12/2016

- 2016: [Ecco il robot che parlerà con i clienti nei negozi](#): una pagina su La Stampa su CARESSES e altri robot sociali, 6/12/2016.
- 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](#)), 30/1/2017 – 31/1/2017
- 2017: Articolo su CARESSES nel magazine giapponese “[Senior Business Market](#)”, 01/16/2017.
- 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](#), 5/2/2017.
- 2017: Un partner di CARESSES parla del progetto sulla televisione giapponese [NHK](#), 17/3/2017.
- 2017: Un partner di CARESSES spiega il progetto nel programma “[You & Yours](#)” della BBC, 19/4/2017.
- 2017: [Il robot badante capisce il paziente](#), Antonio Sgorbissa spiega il progetto CARESSES su Il Secolo XIX, 2/9/2017
- 2017: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES al Festival della Scienza, intervista su [TG5](#), 28/10/2017
- 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, 4/11/2017.
- 2017, Dicembre: Un partner di CARESSES parla di “robot badanti” su [Al Jazeera](#).
- 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](#), 13/5/2018.
- 2018: Antonio Sgorbissa interviewed at the [European Robotic Forum ERF2018](#) by Sebastian Weisenburger (Technical University of Munich), Tampere, Finland, 14/3/2018
- 2018: [Nelle case di riposo il robot-badante «sensibile» alle culture degli anziani](#), Antonio Sgorbissa spiega CARESSES in un’intervista su Il Corriere della Sera, 12/9/2018.
- 2018: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES su [Radio Babboleo](#), 20/9/2018.
- 2018: [Pronto il robot-assistente: cure su misura per gli anziani](#), articolo sul Il Secolo XIX a proposito di CARESSES, 5/9/2018.
- 2018: [An alternative Japan experience](#). Un partner del progetto CARESSES spiega il progetto in un’intervista su Nature, Vol 562, 10/10/2018.
- 2018: Un partner del progetto CARESSES spiega il progetto [sulla TV Svedese](#), 24/9/2018
- 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, 5/12/2018.

- 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.
- 2019: [Intelligenza ed emozioni, quando la macchina comprende l'uomo](#), Antonio Sgorbissa spiega CARESSES su Sky tg 24, 1/3/2019.
- 2019: [FUTURE OF CARE: Conference debates the role of robotics in care](#), articolo Care Home Professional su CARESSES, 20/3/2019.
- 2019: [Robot umanoidi, cosa fanno e cosa possono fare](#): tutti i modelli. il progetto CARESSES citato su Sky tg24, 7/3/2019.
- 2019: [La regione punta sulla Silver Economy](#), bandi per imprese e strutture dedicate. Il progetto CARESSES citato all'inizio dell'articolo su Il Secolo XIX (una pagina), 8/4/2019.
- 2019: [Faccia da androide](#), Antonio Sgorbissa spiega CARESSES in un articolo su Mind (Le Scienze), 29/3/2019.
- 2019: Antonio Sgorbissa spiega CARESSES sul canale TV Primocanale, 18/5/2019.
- 2019: Do social care robots expose the loneliness of the elderly? Un partner di CARESSES spiega il progetto su New Statesman, August 2019.
- 2019, Settembre: [Robot lends a helping hand](#), articolo su CARESSES nel NewHam Magazine, numero 412, 9/8/2019 – 12/9/2019.
- 2019: [Boston Dynamics Terrifying Robot Dog goes on sale](#), 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: [Rage against the machine: How employees are fighting back against robot 'colleagues'](#). 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](#), 1/11/2019
- 2019, Luglio: 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.
- 2020: [Caresses, il robot multiculturale](#), articolo su Il Sole 24 Ore, 29/6/2020.
- 2020: Servizio della TV [Cecoslovacca Správy RTVS](#) e intervista ad Antonio Sgorbissa su CARESSES, 12/7/2020.
- 2020: BBC 5 ha messo in onda un [programma per la televisione e radio inglese registrato in Marzo 2020](#) (sospeso a causa dell'epidemia di Coronavirus), in cui Mark Easton (Home Editor for BBC News) intervista Antonio Sgorbissa e altri partner CARESSES, 7/9/2020.
- 2020: [Robots found to ease loneliness in older people in care homes](#), articolo Yorkshire Post su CARESSES, 7/9/2020.
- 2020: [Lonely? A robot can help you with that](#), articolo Daily Express su CARESSES, 7/9/2020.

- 2020: [Robots to be used in UK care homes to help reduce loneliness](#), articolo The Guardian su CARESSES, 7/9/2020
- 2020: Settembre: [Robot which can have a conversation could improve mental health in care home residents](#), servizio ITV news su CARESSES, 7/9/2020.
- 2020: [Making friends with Pepper the Robot](#), servizio BBC Newsday su CARESSES, 8/9/2020.
- 2020: [Robots like Pepper could be used in UK care homes to improve elderly people's mental health and reduce loneliness, study suggests](#), articolo Daily Mail su CARESSES, 8/9/2020.
- 2020: [Talking robots could be used to combat loneliness and boost mental health in care homes](#), programma CNN on CARESSES, 8/9/2020.
- 2020: [Robots parlantes podrían usarse para combatir la soledad y mejorar la salud mental en los hogares](#), articolo DaValorSalud su CARESSES, 8/9/2020.
- 2020: [‘Culturally competent’ robot improves mental health in the elderly](#), articolo BBC Science Focus su CARESSES, 9/9/2020.
- 2020: [I robot parlanti combatteranno la solitudine e le malattie mentali nelle case di cura](#), articolo Focus Tech su CARESSES, 9/10/2020.
- 2020: [Robot care home trial claims ‘significant’ mental health benefits](#), articolo su Care Home Professional, 9/9/2023.
- 2020: [Advinia Health Care to implement robots following trial](#), articolo LaingBuisson su CARESSES, 10/9/2020.
- 2020: [These robots could improve mental health in older people](#), articolo The Hindu su CARESSES, 11/9/2020.
- 2020: [Robots que ayudan a paliar la soledad en residencias: ¿solución o inmoral?](#) Artículo El Confidencial su CARESSES, 19/9/2020.
- 2020: [Anziani meno soli \(e a proprio agio\) con il robot-badante che li «capisce»](#), articolo del Corriere della Sera su CARESSES, 20/9/2020.
- 2020, Ottobre, [Primul „robot-bandată” a fost testat pe bătrâni: Vorbește și le amintește când trebuie să-și ia pastilele](#), articolo Buna ziua Brasov su CARESSES, 1/10/2020.
- 2020 La BBC mostra CARESSES nel suo servizio di fine anno [The big tech questions for 2021](#), 29/12/2020.
- 2021: [Robot in corsia, istruzioni per l’uso - A scuola di «care-robot»: così anche gli infermieri impareranno a gestirli](#), articolo de Il Corriere della Sera sul progetto IENE-10, 21/2/2021.
- 2021: BBC World Service – Arabia – ha messo in onda un [servizio su CARESSES](#) con intervista a me e Chris Papadopoulos, Bedfordshire University, 25/3/2021.
- 2021: [Quando i robot imparano a fidarsi - La fiducia è una formula matematica e anche i robot litigano tra di loro](#), articolo su Repubblica – Genova a proposito dei nostri recenti lavori sulla “fiducia” in robotica, 7/4/2021.
- 2021: [Etica, diritto e occupazione: ecco le sfide da vincere perché robotica e AI contribuiscano all’evoluzione della società](#), articolo su Innovation Post – Politiche e tecnologie per l’industria, 20/9/2021
- 2021: [I robot «empatici» aiutano gli anziani a sentirsi meno soli e a proprio agio](#), di Ruggiero Corcella su Il Corriere della Sera, 7/11/2021

- 2021: "La badante ora è un robot", article by Alessandro Fulloni on Il Corriere della Sera, 8/11/2021
- 2021: apparizione all'edizione delle ore 12:25 di [Studio Aperto](#), Italia 1, 28/11/2021.
- 2021: "[Io Robot Empatico, vi spiego come aiuto gli umani](#)", article by Ruggiero Corcella on Il Corriere della Sera, 2/12/2021.
- 2021: Intervista su [WebSalute – Vvox](#), My Generation – Il Mondo che cambia, 28/12/2021.
- 2022: "[Io robot empatico vi spiego come aiuto gli umani a sentirsi meno soli](#)", articolo di Ruggiero Corcella su Il Corriere della Sera, 7/2/2022.
- 2022: "[Il robot affianca l'infermiere. Via al corso per la Sanità 4.0](#)" articolo di Francesco Margiocco su Il Secolo XIX, con interviste ai partner IENE-10, in corrispondenza con il meeting IENE-10 a Genova, 3/3/2022.
- 2022: "[UNIGE arruola il cane della Boston Dynamics per la ricerca persone](#)", articolo di Annissa Defilippi su GenovaToday, 30/3/2022.
- 2022: Partecipazione a Terrazza incontra, Primocanale: Antonio Sgorbissa, Giancarlo Icardi, Prorettore UNIGE ai rapporti con il Sistema Sanitario, parlano di [intelligenza artificiale e salute](#), 31/3/2022.
- 2022: [Santa Corona, all'Unità Spinale un progetto per sviluppare robot umanoidi in grado di assistere le persone con lesioni midollari](#), Savona News, 18/8/2022.
- 2022: Servizio su TGR Liguria a proposito dell'evento di divulgazione scientifica da me organizzato presso il Museo di Storia Naturale "[Big Data. Esseri artificiali e varie umanità](#)", 17/10/2022.
- 2022: Servizio su TG Tech, [Robotica e Intelligenza Artificiale: un aiuto o un pericolo?](#) Servizio di Massimiliano Cacciotti su TG Tech 28/10/2022.
- 2022: Pepper, [il robot infermiere arriverà al Santa Corona](#), articolo di Francesco Margiocco su Il Secolo XIX, 7/11/2022.
- 2022: '[Ci salveranno i Robodog?](#)' CorriereTV, "Il tempo della salute" organizzato da Il Corriere della Sera in diretta su Corriere TV, a cura di Ruggiero Corcella, e articolo su Il Corriere della sera, '[Vi fareste salvare da un Robodog?](#)', 12/11/2022
- 2022: Servizio sull'uso di robot sociali per assistere persone con lesioni al midollo spinale presso Ospedale Santa Corona di Pietra Ligure, [TgR Buone Notizie](#) e [TGR Leonardo Nazionale](#), ripreso da TG3 Regionale, 16/11/2022 e 21/12/2022
- 2023: Spot: [Il robodog che rivoluzionerà le missioni di ricerca e soccorso](#), intervista di Matteo Zaccardo a Zoe Betta e Serena Paneri (dottoranda e tesista presso laboratorio RICE), the Edge, 23/1/2023.
- 2023: [Intervista a Lucrezia Grassi](#) (dottoranda presso il laboratorio RICE) e presentazione delle attività del laboratorio, Good Morning Genova, 23/2/2023.
- 2023: Diverse pubblicazioni sulla ricerca effettuata presso la scuola Parini-Merello di Genova, tra cui: "[Il robot di sostegno](#)", Francesco Margiocco su Il Secolo XIX, anche sulla prima pagina; "[Sostegno agli alunni con il robot umanoide: esperimento riuscito a Genova. Valditara: è rivoluzione, ma il docente resta fondamentale](#)", La tecnica della scuola; "[Un supplente? No, un robot umanoide di sostegno Si chiama Pepper e affianca il lavoro dei professori](#)", La Nazione; "[Docente di sostegno robot](#)", Orizzontescuola; "[Docente di sostegno robot, un primo passo verso il futuro?](#)", ScuolaInforma; "[A scuola arriva robot umanoide, fa l'insegnante di sostegno](#)",

ANSA, ripreso da diverse testate; "[L'insegnante di sostegno? In una scuola di Genova è un robot](#)", Corriere Univ, 1/3/2023 (e seguenti).

- 2023: Diverse pubblicazioni sull'attività di ricerca con ANPAS per il soccorso nei terremoti, tra cui: "[L'Università di Genova addestra il cane robot Spot a cercare persone in caso di disastri](#)", Licia Casali su Secolo XIX; [A spasso con Spot, il cane-robot che cercherà le persone in caso di disastri](#), Rai News Liguria; [Il cane-robot dell'Università di Genova a spasso per le vie della città](#), Primocanale; "[Genova, il cane robot a passeggio in centro e il cane vero si spaventa](#)", prima pagina di Repubblica Nazionale, "[Un cane robot cercherà persone in caso di disastri](#)", ANSA, ripreso da diverse testate, 24/3/2023.
- 2023: Servizio su [TG2 Storie](#) a proposito della sperimentazione effettuata presso la scuola Parini-Merello di Genova, 1/4/2023.
- 2023: [Così il «robodog» aiuterà a trovare \(e soccorrere\) le vittime di un terremoto](#), articolo di Ruggiero Corcella su Corriere della sera, 1/4/2023.
- 2023: [Arriva il robot umanoide presentatore tv: il progetto di una dottoranda di 26 anni](#), articolo e intervista a Lucrezia Grassi (dottoranda presso il RICE) di Piera Anna Franini, Forbes, 22/5/2023
- 2023: ['Genova, in scena la lite sui vaccini. La regia è dell'intelligenza artificiale'](#), articolo e intervista su Il Secolo XIX di Francesco Margiocco, 17/5/2023
- 2023: ['Intelligenza Artificiale, rivoluzione in corso'](#), intervista di Simona Tarzia su fivedabliu.it, 3/6/2023.
- 2023: 'Robot «sociali» in corsia con paraplegici e tetraplegici, articolo su Il Corriere della Sera, [versione su stampa](#) e [online con video](#), 9/7/2023 e 15/7/2023.
- 2024: Genova, robot assistenti in corsia. L'esperimento del San Martino, articolo su [Il Secolo XIX](#) di Francesco Margiocco del 6/4/2024
- 2024: 'Sicurezza, il cane robot dentro alle stive delle navi nel porto di Genova', articolo su [Repubblica](#) di Alberto Bruzzone del 22 Maggio 2024
- 2024: La robotica e l'intelligenza artificiale: il workshop al liceo D'Oria di Genova, [Repubblica del 13/6/2024](#)

3.6 Conseguimento di premi e riconoscimenti per l'attività scientifica

- 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 stato utilizzato da un'altra squadra italiana, il Golem Team, vincitore del secondo premio nel Campionato Mondiale a Melbourne 2000.
- 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.
- 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 dimostrazione pubblica di risonanza nazionale presso l'Ospedale Gaslini di Genova (Maggio 2000), che ha valso a tre docenti

del DIST (Proff. Pietro Morasso, Tullio Vernazza, R. Zaccaria) la nomina a Commendatore della Repubblica Italiana.

- 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.
- 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.
- 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, 2/11/2017.
- 2018: CARESSES nominato [Progetto del Mese](#) dalla Commissione Europea, Ottobre 2018.
- 2018: CARESSES incluso nella lista dei "[Best Breakthrough](#)" ottenuti da Università del Regno Unito nella campagna MadeAtUni (Middlesex University: Care robots for the elderly), Novembre 2018.
- 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 10 progetti per cui l'Università di Genova è stata riconosciuta come "key innovator" dall'Innovation Radar.
- 2019: CARESSES riceve un [Premio Innovazione SMAU durante lo SMAU Roadshow](#), Genova, 26/11/2019.
- 2020: CARESSES è incluso tra le "[100 ITALIAN ROBOTIC & AUTOMATION STORIES](#)" nel nuovo report predisposto da Fondazione Symbola ed Enel, Auditorium Enel in Viale Regina Margherita 125, Roma (uno dei due progetti nell'area "salute"), 5/2/2020.
- 2021: la squadra di 10 studenti Robotics Engineering / EMARO+ guidata da Carmine Tommaso Recchiuto e me vince it "[Most Sociable Robot Award nel contesto della SciRoc 2021](#) - Smart City Robotics Challenge Challenge, Bologna, 6/9/2021 – 10/9/2021.
- 2023: sono Vincitore del [Prose Award](#) dell'Association of American Publishers per il libro "Transcultural Artificial Intelligence and Robotics in Health and Social Care", di Irena Papadopoulou, Christina Koulouglioti, Chris Papadopoulos, Antonio Sgorbissa, Elsevier, sezione NURSING AND ALLIED HEALTH,

4. Produzione scientifica

4.1 Risultati VQR

4.1.1 VQR 2015 – 2019

3 prodotti di classe A, 1 prodotto di classe B.

- Sgorbissa A. (2019). Integrated robot planning, path following, and obstacle avoidance in two and three dimensions: Wheeled robots, underwater vehicles, and multicopters. THE INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS RESEARCH, vol. 38, p. 853-876, ISSN: 0278-3649, doi: 10.1177/0278364919846910
 - Al prodotto è stato attribuito punteggio complessivo pari a 29.5 ed è stato quindi classificato in classe A (Eccellente ed estremamente rilevante)
- Bruno, Barbara, Recchiuto, Carmine, Papadopoulos, Irena, Saffiotti, Alessandro, Koulouglioti, Christina, Menicatti, Roberto, Mastrogiovanni, Fulvio, Zaccaria, Renato, et al. (2019). Knowledge Representation for Culturally Competent Personal Robots: Requirements, Design Principles,

Implementation, and Assessment. INTERNATIONAL JOURNAL OF SOCIAL ROBOTICS, vol. 11 (3), p. 515-538, ISSN: 1875-4791, doi: 10.1007/s12369-019-00519-w

- Al prodotto è stato attribuito punteggio complessivo pari a 29 ed è stato quindi classificato in classe A (Eccellente ed estremamente rilevante)
- IACONO, MASSIMILIANO, Sgorbissa, Antonio (2018). Path following and obstacle avoidance for an autonomous UAV using a depth camera. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, vol. 106, p. 38-46, ISSN: 0921-8890, doi: 10.1016/j.robot.2018.04.005
 - Al prodotto è stato attribuito punteggio complessivo pari a 30 ed è stato quindi classificato in classe A (Eccellente ed estremamente rilevante)
- BRUNO, BARBARA, MASTROGIOVANNI, FULVIO, SGORBISSA, ANTONIO (2015). Wearable inertial sensors: applications, challenges, and public test benches. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION MAGAZINE, vol. 22, p. 116-124, ISSN: 1070-9932, doi: 10.1109/MRA.2015.2448279
 - Al prodotto è stato attribuito punteggio complessivo pari a 26 ed è stato quindi classificato in classe B (Eccellente)

4.1.2 VQR 2011 – 2014

3 prodotti di classe A, 1 prodotto di classe B.

- Morro A., Sgorbissa A, Zaccaria R (2011). Path following for unicycle robots with an arbitrary path curvature. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, vol. 27 (5), p. 1016-1023, ISSN: 1552-3098, doi: 10.1109/TRO.2011.2148250
 - Eccellente 1.00
- Antonio Sgorbissa, Renato Zaccaria (2012). Planning and obstacle avoidance in mobile robotics. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, vol. 60 (4), p. 628-638, ISSN: 0921-8890, doi: 10.1016/j.robot.2011.12.009
 - Eccellente 1.00
- Fulvio Mastrogiovanni, Ali Paikan, Antonio Sgorbissa (2013). Semantic-Aware Real-Time Scheduling in Robotics. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, vol. 29 (1), p. 118-135, ISSN: 1552-3098, doi: 10.1109/TRO.2012.2222273
 - Eccellente 1.00
- BAGLIETTO M, SGORBISSA A, VERDA D, ZACCARIA R (2011). Human navigation and mapping with a 6DOF IMU and a laser scanner. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, vol. 59 (12), p. 1060-1069, ISSN: 0921-8890, doi: 10.1016/j.robot.2011.08.005
 - Elevato 0.70

4.2 Valori ASN

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

I miei parametri bibliometrici ASN in data 2/8/2023 eguagliano o superano tutte le soglie sopra indicate:

- Num. Articoli su rivista nei 10 anni precedenti (2014-2023): **24**;
- Num. citazioni 15 anni (2009-2023): **1731**;
- H-index 15 anni: **21**.

Altri parametri bibliometrici:

- H-index Google Scholar: 30
- Citazioni totali su Google Scholar: 3085
- Numero di articoli totale su Scopus: 188.
- H-index Scopus: 25.
- Citazioni totali su Scopus: 1921

4.3 Libri – monografie

1. I. Papadopoulos, C. Koulouglioti, C. Papadopoulos, A. Sgorbissa, A. Transcultural Artificial Intelligence and Robotics in Health and Social Care, Elsevier, 2021/2022, Vincitore del [Prose Award dell'Association of American Publishers, sezione NURSING AND ALLIED HEALTH](#).

4.4 Articoli su riviste internazionali

Vengono forniti i quartili CiteScore rank e Scimago Journal Rank relativi a Computer Science (riportando gli l'ultimo anno per cui tale informazione è disponibile e l'anno precedente, se differenti).

2. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Sustainable Cloud Services for Verbal Interaction with Embodied Agents, Intelligent Service Robotics, accepted for publication, 2023. **CiteScore rank: Q2 (Q1 Engineering); SJR: Q2 (Q1 Engineering)**.
3. L. Grassi, M. Ciranni, P., Baglietto, C.T., Recchiuto, M. Maresca, A. Sgorbissa, Emergency management through information crowdsourcing, Information Processing and Management, 60(4), pp. 1-24, 2023. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
4. L. Morando, C.T., Recchiuto, J., Calla, P. Scuteri, A. Sgorbissa, Thermal and Visual Tracking of Photovoltaic Plants for Autonomous UAV Inspection, Drones, 6(11), pp. 1-32, 2022. **CiteScore rank: Q2/Q1; SJR: Q2/Q1.**
5. A. Grillo, S. Carpin, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Trust as a metric for auction-based task assignment in a cooperative team of robots with heterogeneous capabilities, Robotics and Autonomous Systems, 157, pp. 1-24, 2022. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
6. A. Gjaci, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Towards Culture-Aware Co-Speech Gestures for Social Robots, International Journal of Social Robotics, 14, pp. 1493-1506, 2022. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
7. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa. Knowledge-Grounded Dialogue Flow Management for Social Robots and Conversational Agents, International Journal of Social Robotics, 14 (5), pp. 1273-1293, 2022. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
8. I.-S. Bisio, L. Morando, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Social Drone Sharing to Increase UAV Patrolling Autonomy in Pre- and Post-Emergency Scenarios, Frontiers in Robotics and AI, 9, pp. 1-20, 2022. **CiteScore rank: Q2; SJR: Q2.**
9. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Knowledge triggering, extraction and storage via human–robot verbal interaction, Robotics and Autonomous Systems, 148, pp. 1-15, 2022. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
10. C. Papadopoulos, N. Castro, A. Nigath, R. Davidson, N. Faulkes, R. Menicatti, A.A. Khaliq, C.T. Recchiuto, L. Battistuzzi, G. Randhawa, L. Merton, S. Kanoria, N.-Y. Chong, H. Kamide, D. Hewson, A. Sgorbissa, The CARESSES Randomised Controlled Trial: Exploring the Health-Related Impact of Culturally Competent Artificial Intelligence Embedded Into Socially Assistive Robots and Tested in Older Adult Care Homes, International Journal of Social Robotics, 14 (1), pp. 245-256, pp. 2022. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
11. L. Battistuzzi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, A. Ethical concerns in rescue robotics: a scoping review, Ethics and Information Technology, 23 (4), pp. 863-875, 2021. **CiteScore rank: Q2/Q1, SJR: Q2/Q1.**
12. L. Battistuzzi, C. Papadopoulos, T. Hill, N. Castro, B. Bruno, A. Sgorbissa, Socially assistive robots, older adults and research ethics: The case for case-based ethics training, International Journal of Social Robotics, pp. 647-659, 2021. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**

13. C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, A Feasibility Study of Culture-Aware Cloud Services for Conversational Robots, *IEEE Robotics and Automation Letters*, 5 (4), pp. 6559-6566, 2020. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
14. C. Papadopoulos, T. Hill, L. Battistuzzi, N. Castro, A. Nigath, G. Randhawa, L. Merton, S. Kanoria, H. Kamide, N.-Y. Chong, D. Hewson, R. Davidson, A. Sgorbissa, 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, *Archives of Public Health*, 78 (1), pp. 1-10, 2020. **CiteScore rank: Q2 Public Health; SJR: Q2 Public Health.**
15. T.-C. Chiang, B. Bruno, R. Menicatti, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Culture as a Sensor? A Novel Perspective on Human Activity Recognition, *International Journal of Social Robotics*, 11(5), pp. 797-814, 2019. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
16. B. Bruno, C.T. Recchiuto, I. Papadopoulos, A. Saffiotti, C. Koulouglioti, R. Menicatti, F. Mastrogiovanni, R. Zaccaria, A. Sgorbissa, Knowledge Representation for Culturally Competent Personal Robots: Requirements, Design Principles, Implementation, and Assessment, *International Journal of Social Robotics*, 11 (3), pp. 515-538, 2019. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
17. A. Sgorbissa, Integrated robot planning, path following, and obstacle avoidance in two and three dimensions: Wheeled robots, underwater vehicles, and multicopters, *International Journal of Robotics Research*, 38 (7), pp. 853-876, 2019. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
18. M.H. Tanveer, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Analysis of path following and obstacle avoidance for multiple wheeled robots in a shared workspace, *Robotica*, 37 (1), pp. 80-108, 2019. **CiteScore rank: Q2 (Q1 in Computational mechanics, mathematics); SJR: Q2 (Q1 in Computational mechanics, mathematics).**
19. V.C. Pham, Y. Lim, A. Sgorbissa, Y. Tan, An ontology-driven echonet lite adaptation layer for smart homes, *Journal of Information Processing*, 27, pp. 360-368, 2019. **CiteScore rank: Q4/Q3; SJR: Q3.**
20. M. Iacono, A. Sgorbissa, Path following and obstacle avoidance for an autonomous UAV using a depth camera, *Robotics and Autonomous Systems*, 106, pp. 38-46, 2018. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
21. C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Post-disaster assessment with unmanned aerial vehicles: A survey on practical implementations and research approaches, *Journal of Field Robotics*, 35 (4), pp. 459-490, 2018. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
22. P.D.H. Nguyen, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Real-Time Path Generation and Obstacle Avoidance for Multirotors: A Novel Approach, *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, 89 (1-2), pp. 27-49, 2018. **CiteScore rank: Q2 (Q1 Control and System Eng.); SJR: Q2(Q1 Electrical and Electronic Eng.).**
23. I. Papadopoulos, A. Sgorbissa, C. Koulouglioti, 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, pp. 18-20, 2017. **SJR: Q3 Medicine.**
24. C.T. Recchiuto, A. Scalmato, A. Sgorbissa, A dataset for human localization and mapping with wearable sensors, *Robotics and Autonomous Systems* 97, pp. 136-143, 2017. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
25. C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Visual feedback with multiple cameras in a UAVs Human-Swarm Interface, *Robotics and Autonomous Systems* 80, pp. 43-54, 2016. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
26. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, Wearable Inertial Sensors: Applications, Challenges and Public Test Benches, *IEEE Robotics and Automation Magazine*, 22(3), pp. 116-124, 2015. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
27. A. Sgorbissa, 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. **CiteScore rank: Q2 (Q1 Control and System Eng.); SJR: Q2(Q1 Electrical and Electronic Eng.).**

28. A. Sgorbissa, 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. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
29. A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Describing and recognizing patterns of events in smart environments with description logic. *IEEE Transactions on Cybernetics*, 43(6), pp. 1882-1897, 2013 **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
30. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, A behaviour sequencing and composition architecture based on ontologies for entertainment humanoid robots. *Robotics and Autonomous System*, 61 (2), pp. 170-183, 2013. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
31. F. Mastrogiovanni, A. Paikan, A. Sgorbissa, Semantic-aware real-time scheduling in robotics. *IEEE Transactions on Robotics*, 29 (1), pp. 118-135, 2013. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
32. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, How the location of the range sensor affects ekf-based localization. *Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications*, 68 (2), pp. 121-145, 2012. **CiteScore rank: Q2 (Q1 Control and System Eng.); SJR: Q2(Q1 Electrical and Electronic Eng.).**
33. F. Mastrogiovanni, 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, pp. 77-87, 2012. **CiteScore rank: Q2; SJR: Q3.**
34. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Planning and obstacle avoidance in mobile robotics. *Robotics and Autonomous Systems*, 60 (4), pp. 628-638, 2012. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
35. M. Baglietto, A. Sgorbissa, D. Verda, R. Zaccaria, Human navigation and mapping with a 6dof imu and a laser scanner. *Robotics and Autonomous Systems*, 59 (12), pp. 1060-1069, 2011. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
36. A. Morro, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Path following for unicycle robots with an arbitrary path curvature. *IEEE Transactions on Robotics*, 27 (5), pp. 1016-1023, 2011. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
37. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A., Sgorbissa, R. Zaccaria, Problem awareness for skilled humanoid robots. *International Journal of Machine Consciousness*, 3 (1), pp. 91-114, 2011. **CiteScore rank: Q3; SJR: Q4.**
38. G. Cannata, A. Sgorbissa, A minimalist algorithm for multirobot continuous coverage. *IEEE Transactions on Robotics*, 27 (2), pp. 297-312, 2011. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
39. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Robots and intelligent environments: Knowledge representation and distributed context assessment. *Automatika*, 52 (3), 256-268, 2011. **CiteScore rank: Q2; SJR: Q2.**
40. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A cognitive model for recognizing human behaviours in smart homes. *Annales des Telecommunications*, 95 (9-10), pp. 523-538, 2010. **CiteScore rank: (Electrical and Electronic Eng. Q2); (Electrical and Electronic Eng. Q2).**
41. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Activity recognition in smart homes: From specification to representation. *Journal of Intelligent and Fuzzy Systems*, 21 (1,2), pp. 33-48, 2010. **CiteScore rank: Q3 (Q2 Engineering); SJR: Q3 (Q2 Engineering).**
42. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, 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), pp. 212-229, 2009. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**
43. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Robot-assisted surveillance in large environments. *Journal of Computing and Information Technology*, JCIT, 17(1):95-108, 2009 **CiteScore rank: Q4; SJR: Q4.**
44. A. Sgorbissa, R.C. Arkin, Local navigation strategies for a team of robots. *Robotica*, 21 (5), pp. 461-473, 2003. **CiteScore rank: Q2 (Q1 in Computational mechanics, mathematics); SJR: Q2 (Q1 in Computational mechanics, mathematics).**
45. L. Iocchi, D. Nardi, M. Piaggio, A. Sgorbissa, Distributed coordination in heterogeneous multi-robot systems. *Autonomous Robots*, 15 (2), pp. 155-168, 2003. **CiteScore rank: Q1; SJR: Q1.**

46. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Navigation and localization for service mobile robots based on active beacons. *Systems Science*, 27 (4), pp. 71-83, 2001.
47. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Pre-emptive versus non-pre-emptive real time scheduling in intelligent mobile robotics. *Journal of Experimental and Theoretical Artificial Intelligence*, 12, pp. 235-245, 2000. **CiteScore rank: Q2; SJR: Q3.**
48. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A programming environment for real-time control of distributed multiple robotic systems. *Advanced Robotics*, 14 (1), pp. 75-86, 2000. **CiteScore rank: Q2; SJR: Q2.**

4.5 Articoli su rivista nazionali

49. 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)
50. G. Adorni, S. Cagnoni, M. Carletti, M. Mordonini, A. Sgorbissa, Designing omnidirectional vision sensors. *AIIA NOTIZIE*, 5:27-30, 2002.

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

51. F. Porta, C.T. Recchiuto, M. Casadio, A. Sgorbissa, Towards a Framework for the Whole-Body Teleoperation of a Humanoid Robot in Healthcare Settings, In: Cavallo, F., et al. *Social Robotics. ICSR 2022. Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics)*, 13818 LNAI, 2022, pp. 288-298. ISBN: 978-3-031-24669-2
52. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Knowledge-Driven Conversation for Social Robots: Exploring Crowdsourcing Mechanisms for Improving the System Capabilities, In: Baldoni, M., Bandini, S. (eds) *AlxIA 2020 – Advances in Artificial Intelligence. AlxIA 2020. Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics)*, 12414 LNAI, 2021, pp. 249-259. ISBN: 978-3-030-77090-7
53. V.C. Pham, Y. Lim, H.-D. Bui, Y. Tan, N.-Y. Chong, A. Sgorbissa, An Experimental Study on Culturally Competent Robot for Smart Home Environment, In: Barolli, L., Amato, F., Moscato, F., Enokido, T., Takizawa, M. (eds) *Advanced Information Networking and Applications. AINA 2020, Advances in Intelligent Systems and Computing*, 1151, pp. 369-380. ISBN: 978-3-030-44041-1
54. M.H. Tanveer, A. Sgorbissa, A. Thomas, 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, 15th International Conference, ICINCO 2018, Porto, Portugal, July 29-31, 2018, Revised Selected Papers*, Lecture Notes in Electrical Engineering, vol 613, Springer, Cham, pp 429-447. ISBN: 978-3-030-31993-9
55. B. Bruno, N.-Y. Chong, H. Kamide, S. Kanoria, J. Lee, Y. Lim, A.K. Pandey, C. Papadopoulos, I. Papadopoulos, F. Pecora, A. Saffiotti, A. Sgorbissa, The CARESSES EU-Japan Project: Making Assistive Robots Culturally Competent, In: Niccolò Casiddu, Claudia Porfirione, Andrea Monteriù, Filippo Cavallo (eds) *“Ambient Assisted Living, Italian Forum 2017, Proc. 8th Italian Forum on Ambient Assisted Living, ForitAAL 2017”*, Lecture Notes in Electrical Engineering, 540, pp. 151-169. ISBN: 978-3-030-04672-9
56. C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, The project PRISMA: Post-Disaster assessment with UAVs (2017) In: Weidong Chen, Koh Hosoda, Emanuele Menegatti, Masahiro Shimizu, Hesheng Wang (eds) *“Intelligent Autonomous Systems 14, Proc. of the 14th International Conference IAS-14, Shanghai, China, 3 - 7 July 2017”*, *Advances in Intelligent Systems and Computing* 531, Volume 531, 2017, pp. 199-211. ISBN: 978-3-319-48036-7
57. R. Marino, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A minimalistic quadrotor navigation strategy for Indoor multi-floor scenarios (2015) In: Emanuele Menegatti, Nathan Michael, Karsten Berns, Hiroaki Yamaguchi (eds) *“Intelligent Autonomous Systems 13, Proc. of the 13th International Conference IAS-13, Padua, Italy, July 2014”*, *Advances in Intelligent Systems and Computing* 302, Springer, 2015, pp. 1561-1570. ISBN: 978-3-319-08338-4

58. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Saffiotti, A. Sgorbissa, Using Fuzzy Logic to Enhance Classification of Human Motion Primitives (2014) In: Anne Laurent, Olivier Strauss, Bernadette Bouchon-Meunier, Ronald R. Yager (eds) "Proc. of 15th International Conference on Information Processing and Management of Uncertainty in Knowledge-based Systems, IPMU 2014, Montpellier, France, 15-19 July 2014", Communications in Computer and Information Science, Volume 443 (PART 2), Springer, pp 596-605, ISBN: 978-3-319-08855-6
59. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Planning and Obstacle Avoidance in Mobile Robotics, In Y. Xu, H. Qian, X. Wu (eds) "Household Service Robotics", Elsevier Inc., 2014, pp. 159-183, ISBN: 978-012800943-7;978-012800881-2
60. G. Cannata and A. Sgorbissa, A Distributed, Real-Time Approach to Multi Robot Uniform Frequency Coverage, In: A. Martinoli, F. Mondada, N. Correll, G. Mermoud, M. Egerstedt, M. A. Hsieh, L. E. Parker, K. Støy (eds) "Distributed Autonomous Robotic Systems, the 10th International Symposium, Lausanne, Switzerland, November 2010", Springer Tracts in Advanced Robotics, Volume 83, 2013, Springer Berlin Heidelberg, pp. 19-32, ISBN 978-3-642-32722-3
61. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Distributed Sensing and Human-Aware Robot Reasoning Mechanisms, In: N.Y.Chonk (ed) "Networking Humans, Robots and Environments", Bentham Books Publishers, 2013, pp. 43-58, ISBN 978-1-60805-732-0.
62. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Smart Environments and Activity Recognition: A Logic-based Approach, In: L. Chen, C. D. Nugent, J. Biswas, J. Hoey (eds) "Activity Recognition in Pervasive Intelligent Environments", Atlantis Ambient and Pervasive Intelligence, Volume 4, Atlantis Press, 2011, pp. 83-109, ISBN 978-90-78677-42-0.
63. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, 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
64. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, From Autonomous Robots to Artificial Ecosystems, In: H. Nakashima, H. Aghajan, J.C. Augusto (eds) "Handbook on Ambient Intelligence and Smart Environments, Springer-Verlag, Berlin-Heidelberg, 2010, pp. 635-668. ISBN 978-0-387-93807-3.
65. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Assessing Temporal Relationships Between Events in Smart Environments In: V. Callaghan, A. Kameas, A. Reyes, D. Royo, M. Weber (eds) "Intelligent Environments 2009, Proc. of the 5th International Conference on Intelligent Environments - Barcelona, Spain 2009", Ambient Intelligence and Smart Environments, Volume 2, IOS, AMSTERDAM, 2009, pp. 109-116. ISBN 978-1-60750-034-6.
66. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Distributed Context Assessment for Robots in Intelligent Environments In: H. Asama, H. Kurokawa, J. Ota, K. Sekiyama (eds) "Distributed Autonomous Robotic Systems 8, Proc 9th International Symposia on Distributed Autonomous Robotic Systems, DARS 2008, Tsukuba, Japan, 17-19 November 2008", Springer, Berlin Heidelberg - DEU, 2009, pp. 161-172. ISBN 978-3-642-00643-2.
67. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. Sgorbissa, Multi-Robot Uniform Frequency Coverage of Significant Locations in the Environment, In: H. Asama, H. Kurokawa, J. Ota, K. Sekiyama (eds) "Distributed Autonomous Robotic Systems 8, Proc 9th International Symposia on Distributed Autonomous Robotic Systems, DARS 2008, Tsukuba, Japan, 17-19 November 2008", Springer, Berlin Heidelberg - DEU, 2009, pp. 3-14. ISBN 978-3-642-00643-2.
68. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Learning to Extract Line Features: beyond Split and Merge, In W. Burgard, R. Dillmann, C. Plagemann, N. Vahrenkamp (eds), "IAS-10. Intelligent Autonomous Systems 10, 10th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, IAS 2008, Baden-Baden, Germany", IOS Press, 2008, pp 238-245. ISBN 978-1-58603-887-8.
69. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Designing a Context-Aware Artificial System, In W. Burgard, R. Dillmann, C. Plagemann, N. Vahrenkamp (eds), "IAS-10. Intelligent Autonomous Systems 10, 10th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, IAS 2008, Baden-Baden, Germany", IOS Press, 2008, pp. 246-253. ISBN 978-1-58603-887-8.

70. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. grosso, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, PatrolGRAPH: a Distributed Algorithm for Multi-Robot Patrolling, In W. Burgard, R. Dillmann, C. Plagemann, N. Vahrenkamp (eds), "IAS-10. Intelligent Autonomous Systems 10, 10th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, IAS 2008, Baden-Baden, Germany", IOS Press, 2008, pp. 415-424. ISBN 978-1-58603-887-8.
71. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, An integrated approach to context specification and recognition in smart homes, In: S. Helal, S. Mitra, J. Wong, C. K. Chang, M. Mokhtari (eds) "Smart Homes and Health Telematics, 6th International Conference on Smart Homes and Health Telematics, ICOST 2008, Ames, IA, United States", Lecture Notes in Computer Science, volume 5120, Springer Berlin / Heidelberg, 2008, pp 26-30. ISBN 978-3-540-69914-9.
72. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, CDL: an Integrated Framework for Context Specification and Recognition, In: M. Ghallab, C. D. Spyropoulos, N. Fakotakis, N. Avouris (eds) "ECAI 2008, 18th European Conference on Artificial Intelligence, Patras, Greece", Frontiers in Artificial Intelligence and Applications, volume 178, IOS Press, 2008, pp. 246-250. ISBN 978-1-58603-891-5.
73. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A framework for context-awareness in artificial systems (2008) In: Ignac Lovrek, Robert J. Howlett, Lakhmi C. Jain (eds), "KES 2008: Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems, Proc. 12th international conference on Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems, KES '08, Zagreb, Croatia", Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics), 5177 LNAI (PART 1), pp. 541-548. ISBN: 978-3-540-85563-7
74. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Mobile Robots and Intelligent Environments, In: R. Basili, M.T. Pazienza (eds) "AI*IA 2007: Artificial Intelligence and Human-Oriented Computing, Proc. 10th Congress of the Italian Association for Artificial Intelligence, Rome, Italy, September 10-13, 2007", Lecture Notes in Computer Science, volume 4733/2007, Springer-Verlag, Berlin / Heidelberg, 2007, pp. 781-788. ISBN 978-3-540-74781-9
75. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Improving Smart Environments with Knowledge Ecosystems, In: B. Apolloni, R. J. Howlett, L. J. Lakhmi (eds) "Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems, Proc. 11th International Conference on Knowledge-Based and Intelligent Information and Engineering Systems, KES 2007, and 17th Italian Workshop on Neural Networks, WIRN 2007, Vietri sul Mare, Italy, 12-14 September 2007" Lecture Notes in Computer Science, Volume 4694/2007, Springer-Verlag, Berlin / Heidelberg, 2007, pp. 670-677. ISBN 978-3-540-74828-1.
76. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, An Active Classification System for Context Representation and Acquisition, In: J.C. Augusto and D. Shapiro (eds) "Advances in Ambient Intelligence, Proc. of the 2007 conference on Advances in Ambient Intelligence, The Second Workshop on Artificial Intelligence Techniques for Ambient Intelligence (AITAmI'07), Co-located with IJCAI 2007, Hyderabad, India, 6-12 gennaio 2007", Frontiers of Artificial Intelligence and Application (FAIA) Series, Volume 164, IOS Press, Amsterdam, 2007, pp. 56-80. ISBN 978-1-58603-800-7.
77. F. Capezio, D. Femia, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, AE-Sim 2.0: a Distributed Simulator for Intelligent Spaces and Robots, In: C. Nugent and J.C. Augusto (eds) "Smart Homes and Beyond – Proc. 4th International Conference On Smart homes and health Telematics, ICOST2006, Belfast, Northern Ireland, UK, June 26-28, 2006", Assistive Technology Research Series, Volume 19, pp. 367-370. IOS Press, Amsterdam, 2006. ISBN 978-1-58603-623-8.
78. M. Castelnovi, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Ghost-goal Algorithm for Reactive Safe Navigation in Outdoor Environments, In: T. Arai, R. Pfeifer, T. Balch, H. Yokoi (eds) "Intelligent Autonomous Systems 9, Proc. 9th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, IAS 2006, Tokyo, Japan", IOS Press, Amsterdam, 2006, pp. 49-56. ISBN 978-1-58603-595-2.
79. F. Capezio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The Specifiability Requirement in Mobile Robot Self-Localization, In: T. Arai, R. Pfeifer, T. Balch, H. Yokoi (eds) "Intelligent Autonomous Systems 9, Proc. 9th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, IAS 2006, Tokyo, Japan", IOS Press, Amsterdam, 2006, pp. 41-48. ISBN 978-1-58603-595-2.

80. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Designing a System for Map-Based Localization in Dynamic Environments, In: T. Arai, R. Pfeifer, T. Balch, H. Yokoi (eds) "Intelligent Autonomous Systems 9, Proc. 9th International Conference on Intelligent Autonomous Systems, IAS 2006, Tokyo, Japan", IOS Press, Amsterdam, 2006, pp. 173-180. ISBN 978-1-58603-595-2.
81. A. Sgorbissa, Multi-Robot Systems and Distributed Intelligence: the ETHNOS approach to Heterogeneity, In: J. Buchli (ed) "Mobile Robotics, Moving Intelligence", Advanced Robotic Systems, VIENNA, 2006, pp. 423-446. ISBN 3-86611-284-X.
82. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A System for Hierarchical Planning in Service Mobile Robotics, In: F. Groen, N. Amato, A. Bonarini, E. Yoshida, B. Kröse (eds) "IAS 8. Intelligent Autonomous Systems 8, Proc. from The 8th Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-8), Amsterdam, The Netherlands, March 10-13, 2004", IOS Press, Amsterdam, 2004, pp. 650-657. ISBN 978-1-58603-414-6.
83. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Robot Staffetta in Its Natural Environment, In: F. Groen, N. Amato, A. Bonarini, E. Yoshida, B. Kröse (eds) "IAS 8. Intelligent Autonomous Systems 8, Proc. from The 8th Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-8), Amsterdam, The Netherlands, March 10-13, 2004", IOS Press, Amsterdam, 2004, pp. 504-511. ISBN 978-1-58603-414-6.
84. M. Miozzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The Artificial Ecosystem: A Multiagent Architecture, In: eds. J. Liu, Y.-M. Cheung, H. Yin (eds) "Intelligent Data Engineering and Automated Learning, Proceedings from The 4th International Conference on Intelligent Data Engineering and Automated Learning, IDEAL 2003, Hong Kong, China, March 21 –23, 2003", Lecture Notes in Computer Science, volume 2690, Springer Verlag Germany, 2004, pages 52-59. ISBN: 978-3-540-45080-1
85. M. Miozzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A Multiagent, Distributed Approach to Service Robotics, In: V. Palade, R. J. Howlett, L. Jain (eds) "Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems, Proc. of the 7th International Conference on Knowledge-Based Intelligent Information & Engineering Systems (KES 2003), Oxford, United Kingdom", Lecture Notes in Computer Science, volume 2773, pages 1419-1426, Springer Verlag Germany, 2003. ISBN 978-3-540-40803-1.
86. A. Scalzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Distributed Multi Robot Reactive Navigation, In: H. Asama, T. Arai, T. Fukuda, T. Hasegawa (eds) "Distributed Autonomous Robotic Systems 5, Proceedings from The 6th Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS 02), June 2002, Fukuoka, Japan, June 25-27", volume 5, Springer-Verlag, TOKYO, 2002, pp. 267-278. ISBN 978-4-431-65943-3.
87. C. Castelpietra, L. Iocchi, D. Nardi, M. Piaggio, A. Scalzo, A. Sgorbissa, Communication and Coordination Among Heterogeneous Mid-Size Players: ART99, In: P. Stone, T. Balch, G. Kraetzschmar (eds), "RoboCup 2000: Robot Soccer World Cup IV", Lecture Notes in Computer Science, volume 2019, Springer Verlag Germany, 2001, pp. 86-95. Scientific Challenge Award Finalist. ISBN 978-3-540-42185-6
88. M. Piaggio, A. Sgorbissa, Real-Time Motion Planning in Autonomous Vehicles: A Hybrid Approach, In: E. Lamma and P. Mello (eds) "AI*IA 99: Advances in Artificial Intelligence, Proc. 6th Congress of Italian Association for Artificial Intelligence Bologna, Italy, September 14–17, 1999", Lecture Notes in Computer Science, volume 1792, pages 368-378. Springer Verlag Germany, 2000. ISBN 978-3-540-46238-5.
89. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Programming Real Time Distributed Multiple Robotic Systems, In: M. Veloso, E. Pagello, H. Kitano (eds) "RoboCup-99: Robot Soccer World Cup III, Stockholm, Sweden, July/August 1999", Lecture Notes In Artificial Intelligence, volume 1856, Springer-Verlag London, 2000, pp. 412-423. ISBN 978-3-540-41043-0.
90. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Micronavigation, In: J.-A. Meyer, A. Berthoz, D. Floreano, H. Roitblat, and S. W. Wilson (eds) "From Animals to Animats 6: Proceedings of the Sixth International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, Paris, France, November 2000", volume 6, USA, 2000, pp. 209-218. ISBN: 978-0-262-31607-1.
91. M. Piaggio, A. Sgorbissa, G. Vercelli, R. Zaccaria, Autonomous robot navigation using a reactive agent, In: Maurizio Lenzerini (ed), "AI*IA 97: Advances in Artificial Intelligence, Proc. 5th Congress of the Italian Association for Artificial Intelligence Rome, Italy, September 17–19, 1997", Lecture Notes in

4.7 Articoli in atti di convegno

92. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Robot-Induced Group Conversation Dynamics: A Model to Balance Participation and Unify Communities, In Proc. 2023 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2023, October 1-5 2023, Detroit, USA.
93. I. D'Angelo, L. Morocutti, E. Giunchiglia, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Nice and Nasty Theory of Mind for Social and Antisocial Robots, In Proc. 32nd IEEE Int. Conf. on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2023, Busan, Korea, Aug. 28-31, 2023.
94. L. Grassi, D. Canepa, A. Bellitto, M. Casadio, A. Massone, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Diversity-Aware Verbal Interaction Between a Robot and People With Spinal Cord Injury, In Proc. 32nd IEEE Int. Conf. on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2023, Busan, Korea, Aug. 28-31, 2023.
95. A. Nardelli, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, A Software Framework to Encode the Psychological Dimensions of an Artificial Agent, In Proc. 32nd IEEE Int. Conf. on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2023, Busan, Korea, Aug. 28-31, 2023.
96. Z. Betta, S. Paneri, A. Gaudino, A. Benini, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Multi-floor danger and responsiveness assessment with autonomous legged robots in catastrophic scenarios, In Proc. 32nd IEEE Int. Conf. on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2023, Busan, Korea, Aug. 28-31, 2023.
97. Beaune, C., Hery, E., Fremont, V., Sgorbissa, A., Recchiuto, C. Collaborative Navigation Strategies Based on Vehicles Features in Connected Environments (2023) Proceedings of the 17th IEEE International Conference on Service Operations and Logistics, and Informatics, SOLI 2023
98. A. Gjaci, L. Oneto, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Culture Awareness in Intelligent Systems, In Proc. 9th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2022 CEUR Workshop Proceedings, 3417, Udine, Italy, Nov. 30, 2023, pp. 25-30.
99. M. Demutti, V. D'Amato, C.T. Recchiuto, L. Oneto, A. Sgorbissa, A Cloud Architecture for Emotion Recognition Based on the Appraisal Theory, In Proc. 9th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2022 CEUR Workshop Proceedings, 3417, Udine, Italy, Nov. 30, 2023, pp. 19-24.
100. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, A. Multiparty Verbal Interaction between Humans and Artificial Agents, In Proc. In Proc. 9th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2022 CEUR Workshop Proceedings, 3417, Udine, Italy, Nov. 30, 2023, pp. 31-37.
101. M. Demutti, V. D'Amato, C.T. Recchiuto, L. Oneto, A. Sgorbissa, Assessing Emotions in Human-Robot Interaction Based on the Appraisal Theory, In Proc. 31st IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2022, Aug. 29 – Sept- 2, Naples, Italy, 2022, pp. 1435-1442.
102. L. Battistuzzi, L. Grassi, C. Recchiuto, A. Sgorbissa, Design and usability testing of a text-based simulation for ethics training in disaster robotics, in Proc. ERS 2021, IROS Workshop on Building and Evaluating Ethical Robotic Systems, collocated with 2021 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Prague, Czech Republic, 27 Sept- 1 Oct., 2021.
103. A. Gjaci, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, A GAN-based Approach for Generating Culture-Aware Co-Speech Gestures, in Proc. 8th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2021 CEUR Workshop Proceedings, 3162, online, Nov. 30., 2022, pp. 27-33.
104. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Cloud Services for Social Robots and Artificial Agents, in Proc. 8th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2021 CEUR Workshop Proceedings, 3162, online, Nov. 30., 2022, pp. 21-26.
105. A. Grillo, C.T. Recchiuto, S. Carpin, A. Sgorbissa, Trust Metrics for Task Assignment in Cooperative Teams of Robots, in Proc. 8th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2021 CEUR Workshop Proceedings, 3162, online, Nov. 30., 2022, pp. 15-20.

106. L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Knowledge-driven conversation for social robots: Exploring crowdsourcing mechanisms for improving the system capabilities, in Proc. 7th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2020 CEUR Workshop Proceedings, 2806, online, Nov. 26., 2021, pp. 12-16.
107. L. Battistuzzi, L. Grassi, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Towards Ethics Training in Disaster Robotics: Design and Usability Testing of a Text-Based Simulation, in Proc. 2021 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics, SSRR 2021, 25-27 Oct., 2021, pp. 104-109.
108. D. Lanza, R. Menicatti, A. Sgorbissa, Abductive recognition of context-dependent utterances in human-robot interaction, in Proc. 2020 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2020, Las Vegas, United States, 24 Oct. 2020 - 29 Nov. 2021, 2020, pp. 10975-10981.
109. L. Morando, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Social Drone Sharing to Increase the UAV Patrolling Autonomy in Emergency Scenarios, in Proc. 29th IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2020, Virtual, Naples, Italy, Aug. 31 -Sept. 4, 2020, pp. 539-546.
110. S. Speranza, C.T. Recchiuto, B. Bruno, A. Sgorbissa, A Model for the Representation of the Extraversion-Introversion Personality Traits in the Communication Style of a Social Robot, in Proc. 29th IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2020, Virtual, Naples, Italy, Aug. 31 -Sept. 4, 2020, pp. 75-81,
111. L. Gava, L. Grassi, M. Lagomarsino, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Physical Embodiment of Conversational Social Robots, in Proc. 29th IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2020, Virtual, Naples, Italy, Aug. 31 -Sept. 4, 2020, pp. 456-463.
112. H. Peng, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Collaboration and Interventions on Urban Environment Mapping with Graph-based SLAM Algorithm, in Proc. 17th International Conference on Ubiquitous Robots, UR 2020, Virtual, Kyoto, Japan, Jun. 22-26, 2020, pp. 447-454.
113. L. Garello, F. Grella, S. Castagnetta, B. Bruno, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Robot Agreeableness and User Engagement in Verbal Human-Robot Interaction, in Proc. 17th International Conference on Ubiquitous Robots, UR 2020, Virtual, Kyoto, Japan, Jun. 22-26, 2020, pp. 256-263.
114. C. Recchiuto, L. Gava, L. Grassi, A. Grillo, M. Lagomarsino, D. Lanza, Z. Liu, C. Papadopoulos, I. Papadopoulos, A. Scalmato, A. Sgorbissa, Cloud Services for Culture Aware Conversation: Socially Assistive Robots and Virtual Assistants, in Proc. 17th International Conference on Ubiquitous Robots, UR 2020, Virtual, Kyoto, Japan, Jun. 22-26, 2020, pp. 270-277.
115. C.T. Recchiuto, C. Papadopoulos, T. Hill, N. Castro, B. Bruno, I. Papadopoulos, A. Sgorbissa, Designing an Experimental and a Reference Robot to Test and Evaluate the Impact of Cultural Competence in Socially Assistive Robotics, in Proc. 28th IEEE International Conference on Robot & Human Interactive Communication, Ro-Man 2019, Le Meridien, Windsor Place, New Delhi, India, 14 – 18, Oct., 2019.
116. A. Sgorbissa, A. Saffiotti, A., N.-Y. Chong, L. Battistuzzi, R. Menicatti, F. Pecora, I. Papadopoulos, A.K. Pandey, H. Kamide, C. Koulouglioti, S. Kanoria, R. Mastrodonardo, C. Papadopoulos, L. Merton, J. Lee, G. Randhawa, Y. Lim, CARESSES: The Flower that Taught Robots about Culture, in Proc. 2019 ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction, HRI 2019, Daegu, Korea, Mar. 11-14, 2019, p. 371.
117. R. Menicatti, C.T. Recchiuto, B. Bruno, R. Zaccaria, A.A. Khaliq, U. Kockemann, F. Pecora, A. Saffiotti, H.-D. Bui, N.-Y. Chong, Y. Lim, V.C. Pham, N.T.V. Tuyen, N. Melo, J. Lee, M. Busy, E. Lagrue, J. Montanier, A.K. Pandey, A. Sgorbissa, Collaborative Development Within a Social Robotic, Multi-Disciplinary Effort: The CARESSES Case Study, in Proc. IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts, ARSO, Genova, Sep. 27-28, 2018, pp. 117-124.
118. L. Battistuzzi, A. Sgorbissa, C. Papadopoulos, I. Papadopoulos, C. Koulouglioti, Embedding Ethics in the Design of Culturally Competent Socially Assistive Robots, in Proc. 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018, Madrid, Spain, 1-5 Oct., 2018, pp. 1996-2001.
119. A. Sgorbissa, I. Papadopoulos, B. Bruno, C. Koulouglioti, C.T. Recchiuto, Encoding Guidelines for a Culturally Competent Robot for Elderly Care, in Proc. 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018, Madrid, Spain, 1-5 Oct., 2018, pp. 1988-1995.

120. A.A. Khaliq, U. Kockemann, F. Pecora, A. Saffiotti, B. Bruno, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, H.-D. Bui, N.-Y. Chong, Culturally aware Planning and Execution of Robot Actions, in Proc. 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018, Madrid, Spain, 1-5 Oct., 2018, pp. 326-332.
121. B. Bruno, R. Menicatti, C.T. Recchiuto, E. Lagrue, A.K. Pandey, A. Sgorbissa, Culturally-Competent Human-Robot Verbal Interaction, in Proc. 15th International Conference on Ubiquitous Robots, UR 2018, Honolulu, HI, USA, Jun. 26-30, 2018, pp. 388-395.
122. M.H. Tanveer, A. Sgorbissa, An inverse perspective mapping approach using monocular camera of pepper humanoid robot to determine the position of other moving robot in plane, in Proc. 15th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2018, Porto, Portugal, Jul. 29-31. 2018, pp. 219-225.
123. A. Sarsembayev, A. Sgorbissa, Semantics in human localization and mapping, 4th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, in Proc. 4th Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO CEUR Workshop Proceedings, collocated with the XVI International Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence, 2054, Bari, Italy, Nov. 14-15, 2017, pp. 5-9.
124. R. Menicatti, A. Sgorbissa, A Cloud-Based Scene Recognition framework for In-Home Assistive Robot, in Proc. 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2017, Lisbon, Portugal, Aug. 28-31, 2017, pp. 1297-1304.
125. M.H. Tanveer, A. Sgorbissa, C.T. Recchiuto, Collision-free navigation of multiple unicycle mobile robots, in Proc. 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2017, Lisbon, Portugal, Aug. 28-31, 2017, pp. 1365-1372.
126. B. Bruno, N.Y. Chong, H. Kamide, S. Kanoria, J. Lee, Y. Lim, A.K. Pandey, C. Papadopoulos, I. Papadopoulos, F. Pecora, A. Saffiotti, A. Sgorbissa, Paving the way for culturally competent robots: A position paper, in Proc. 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2017, Lisbon, Portugal, Aug. 28-31, 2017, pp. 553-560.
127. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, F. Pecora, A. Sgorbissa, A. Saffiotti, A framework for Culture-aware Robots based on Fuzzy Logic, in Proc. 2017 IEEE International Conference on Fuzzy Systems, FUZZ-IEEE 2017, Naples, Italy, July 9-12, 2017.
128. B. Bruno, R. Menicatti, A. Sgorbissa, Modelling the Influence of Cultural Information on Vision-Based Human Home Activity Recognition, in Proc. 14th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, URAI2017, Maison Glad Jeju, Jeju, Korea Jun. 28-Jul. 1, 2017, pp. 32-38.
129. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, F. Pecora, A. Saffiotti, A. Sgorbissa, Fuzzy logic for culture-aware robotics, in Proc. 3rd Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2016 CEUR Workshop Proceedings, Volume 1834, Genova, Italy, Nov. 28, 2017, pp 21-25.
130. P.D.H. Nguyen, C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, Real-time path generation for multicopters in environments with obstacles, in Proc. 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2016, Daejeon Convention Center, Daejeon, South Korea, Oct. 9-14, 2016, pp. 1582-1588.
131. C. Bassani, A. Scalmato, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, Towards an integrated and human-friendly path following and obstacle avoidance behaviour for robots, in Proc. 25th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2016, New York, United States, Aug. 26 – 31, 2016, pp. 599-605.
132. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, HOOD: A Real Environment Human Odometry Dataset for Wearable Sensor Placement Analysis, in Proc. 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2015, Hamburg, Germany, Sept. 28 – Oct. 02, 2015, pp. 4907-4914
133. C. T. Recchiuto, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Usability Evaluation with Different Viewpoints of a Human-Swarm Interface for UAVs Control in Formation, in Proc. 24th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2015, Kobe, Japan, Aug. 31 – Sept. 4, 2015, pp. 523-528.
134. B. Bruno, J. Grosinger, F. Mastrogiovanni, F. Pecora, A. Saffiotti, S. Sathyakeerthy, A. Sgorbissa, Multi-Modal Sensing for Human Activity Recognition, in Proc. 24th IEEE International Symposium on Robot

and Human Interactive Communication, Ro-Man 2015, Kobe, Japan, Aug. 31 – Sept. 4, 2015, pp. 594-600.

135. C.T. Recchiuto, A. Sgorbissa, F. Wanderlingh, R. Zaccaria, UAV Teams in Emergency Scenarios: A Summary of the Work Within the Project PRISMA, in Proc. 2nd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2015 CEUR Workshop Proceedings, co-located with the 14th Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence, Ferrara, Italy, Sept. 22, 2015, pp. 40-53.
136. B. Bruno, J. Grosinger, F. Mastrogiovanni, F. Pecora, A. Saffiotti, S. Sathyakeerthy, A. Sgorbissa, A Multi-Modal Sensing Framework for Human-Activity Recognition, in Proc. 2nd Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2015 CEUR Workshop Proceedings, co-located with the 14th Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence, Ferrara, Italy, Sept. 22, 2015, pp. 125-132.
137. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, A public domain dataset for ADL recognition using wrist-placed accelerometers, in Proc. 23rd IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2014, Edinburgh, United Kingdom, Aug. 25-29, 2014, pp 238-743.
138. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, Recognition of Human Activities through Wearable Accelerometers, in Proc. Workshop on Wearable Technology and Human - Wearable Robot Interaction, co-located with 2014 IEEE RO-MAN, 23rd IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Edinburgh, United Kingdom, 25-29 Aug. 2014.
139. C. Nattero, C. T. Recchiuto, A. Sgorbissa, F. Wanderlingh, R. Zaccaria, Coverage Algorithms for Search And Rescue with UAV Drones, in Proc. Italian Workshop on Artificial Intelligence and Robotics, AIRO 2014, co-located with the XIII AI*IA Symposium on Artificial Intelligence, , Pisa, Italy, Dec. 10., 2014.
140. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Saffiotti, A. Sgorbissa, Using Fuzzy Logic to Enhance Classification of Human Motion Primitives, Communications in Computer and Information Science, in Proc. 15th International Conference on Information Processing and Management of Uncertainty in Knowledge-based Systems, IPMU 2014, Montpellier, France, Jul. 15-19, 2014, pp 596-605.
141. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, Functional requirements and design issues for a socially assistive robot for elderly people with mild cognitive impairments. in Proc. 22nd IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2013, Gyeongju, South Korea, Aug. 26 – 29, 2013, pp 768-773.
142. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, T. Vernazza, R. Zaccaria, Analysis of human behavior recognition algorithms based on acceleration data, in Proc. 2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2013, Karlsruhe, Germany, May 6 - 10, 2013, pp. 1602-1607.
143. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Providing robots with problem awareness skills, in Proc. 21st IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2012, Paris, France, Sept. 9-12, 2012, pp. 1109-1114.
144. B. Bruno, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, T. Vernazza, R. Zaccaria, Human motion modelling and recognition: A computational approach. in Proc. 2012 IEEE International Conference on Automation Science and Engineering: Green Automation Toward a Sustainable Society, CASE 2012, Seoul, South Korea, 20 - 24 Aug., 2012, pp. 156-161.
145. A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Describing and classifying situations with description logics in ubiquitous robotics, in Proc. 10th IFAC Symposium on Robot Control, SYROCO 2012, Dubrovnik, Croatia, Sept. 5 – 7, 2012, pp. 64-70.
146. A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Describing and classifying spatial and temporal contexts with owl dl in ubiquitous robotics, in Proc. 2012 IEEE Int. Conference on Robotics and Automation, ICRA 2012, Saint Paul, MN, United States, May 14-18, 2012, pp. 237-244. **Best Cognitive Paper Award Finalist.**
147. P. Ziafati, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, Fast prototyping and deployment of context-aware smart outdoor environments. in Proc. 7th International Conference on Intelligent Environments, IE 2011, Nottingham, United Kingdom, Jul. 25 - 28, 2011, pp. 206-213.
148. A. Salerno, F. Viziano, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Composition of behaviour primitives for entertainment humanoid robots, in Proc. 20th IEEE International Symposium on Robot

and Human Interactive Communication, Ro-Man 2011, Atlanta, GA, United States, Jul. 31 – Aug. 3, 2011, pp. 217-222.

149. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, 3d path following with no bounds on the path curvature through surface intersection, in Proc. 23rd IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010, Taipei, Taiwan, Oct. 18-22, 2010, pp. 4029-4035.
150. F. Capezio, M. Campani, A. Rebori, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A minimalist approach to path following among unknown obstacles, in Proc. 23rd IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010, Taipei, Taiwan, Oct. 18-22, 2010, pp. 3604-3610.
151. A. Sgorbissa, F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, R. Zaccaria, Human-like planning for humans and humanoids, in Proc. 4th International Conference on Cognitive Systems, CogSys 2010, Zurich, Switzerland, Jan. 27, 2010.
152. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Affordance-based planning for assisting humans in daily activities, in Proc. 6th International Conference on Intelligent Environments, IE 2010, Kuala Lumpur, Malaysia, Jul. 19-21, 2010, pp. 19-24.
153. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Distributed context assessment: A case study with robots in intelligent environments, in Proc. 2010 IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, MESA 2010, QingDao, China, Jul. 15, 2010, pp. 1-6.
154. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A language for describing human activities to be recognized by robots and intelligent environments, in Proc. ICRA'10 Workshop on Ubiquitous Networking Robotics: an approach for Human-Robot Interaction, Co-located with ICRA'10, the IEEE International Conference on Robotics and Automation, Oct. 23, 2010, pp. 1-8.
155. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Detecting sequences of events and human actions in smart environments. in Proc. First International Workshop on Context Awareness in Smart Environments, CASEbac 2010, Toyama, Japan, Sept. 28, 2009, pp. 1-8.
156. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A minimalist feedback control for path tracking in cartesian space, in Proc. 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2009, St. Louis, MO, United States, Oct. 11-15, 2009, pp. 2952-2957.
157. A. Sgorbissa, A. Vargiu, A. Villa, R. Zaccaria, A lyapunov-stable, sensor-based model for real-time path-tracking among unknown obstacles, in Proc. 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2009, St. Louis, MO, United States, Oct. 11-15, 2009, pp. 2946-2951.
158. F. Mastrogiovanni, A. Scalmato, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, On situation specification in context-aware robotics applications, in Proc. 2009 European Conference on Mobile Robotics, ECMR 2009, Dubrovnik, Croatia, Sept. 23-25, pp. 265-270.
159. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Minimalist path tracking for mobile robots, in Proc. 2009 International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009, Munich, Germany, Jun., 22- 26, 2009, pp 1-6.
160. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. Grosso, A. Sgorbissa, A multi-robot coordination system based on rfid technology, in Proc. 2009 International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009; Munich, Germany; June 22- 26, 2009, pp 1-6.
161. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Context assessment strategies for ubiquitous robots, in Proc. 2009 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA '09, Kobe, Japan, May 11-15, 2009, pp. 2717-2722.
162. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Understanding events relationally and temporally related: Context assessment strategies for a smart home, in Proc. 2nd International Symposium on Universal Communication, ISUC 2008, Osaka, Japan, Dec. 15-16, 2008, pp. 217-224.
163. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A model for the cooperation between robots and smart environments, in Proc. 4th International Workshop on Artificial Intelligence Techniques for Ambient Intelligence, AITAm'09, Jul. 19, 2009, pp. 193-200.

164. M. Baglietto, G. Cannata, F. Capezio, A. Grosso, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Multi-agent control architecture for large scale multi-robot system, in Proc. IASTED International Conference on Modelling, Identification, and Control, Innsbruck, Austria, Feb. 11 - 13, 2008, pp. 1-6.
165. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Representing and reasoning upon contexts in artificial systems, in Proc. 3rd Workshop on AI Techniques for Ambient Intelligence, AITAmI'08, 21-25 luglio 2008, co-located with ECAI 2008, Patras, Greece, pp. 1-8.
166. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A dependable situation assessment architecture for networked robots, in Proc. 2008 Nordic Workshop on Dependability and Security, NODES 2008, Otepaa, Estonia, Aug. 29, 2008, pp. 1-8.
167. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Towards cognition in distributed systems, in Proc. 13th Conference of the Italian Association of Artificial Intelligence, AI*IA 2008, Cagliari, Italy, Sept. 11-13, 2008, pp 1-8.
168. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A distributed architecture for symbolic data fusion, in Proc. 20th International Joint Conference on Artificial Intelligence, IJCAI 2007, Hyderabad, India, Jan. 6-12, 2007, pp. 2153-2158.
169. F. Capezio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, An augmented state vector approach to GPS-based localization, in Proc. 4th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2007, Angers, France, May 9-12, 2007, pp. 252-258.
170. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The more the better? A discussion about line features for self-localization, in Proc. 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007, San Diego, CA, United States, Oct. 29 Oct. - Nov. 2, 2007, pp. 3199-3204.
171. F. Capezio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, An augmented state vector approach to gps-based localization, in Proc. 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007, San Diego, CA, United States, Oct. 29 Oct. - Nov. 2, 2007, pp. 2480-2485.
172. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The anser project: Airport nonstop surveillance expert robot, in Proc. 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007, San Diego, CA, United States, Oct. 29 Oct. - Nov. 2, 2007, pp. 991-996.
173. F. Capezio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, An augmented state vector approach to GPS-based localization, in Proc. 2007 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, AIM 2007, Zurich, Switzerland, Sept. 4 - 7, 2007, pp. 2480 - 2485.
174. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Extending the capabilities of mobile robots through knowledge ecosystems, in Proc. 2007 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, CIRA 2007, Jacksonville, FL, United States, Jun. 20-23, 2007, pp. 155-160.
175. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Anser: Airport night surveillance expert robot, in Proc. 6th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles, IAV07, Toulouse, France, Sept., 3-5, 2007, pp. 1-8.
176. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Towards a cognitive architecture for mobile robots in intelligent buildings, in Proc. ICRA'07 Workshop on Semantic Information in Robotics, SIIR-07, Co-located with ICRA 2007, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Roma, Italy, Apr. 10-14, 2007.
177. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A distributed approach to knowledge representation for mobile robots in intelligent environments, in Proc. ICRA'07 Workshop - Omniscient Space, Co-located with ICRA 2007, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Roma, Italy, Apr. 10-14, 2007.
178. P. Fiorucci, F. Gaetani, R. Minciardi, A. Sgorbissa, An operational scheme for dynamic resource management in case of natural disaster events, in Proc. 3rd Biennial Meeting of the International Environmental Modelling and Software Society: Summit on Environmental Modelling and Software, iEMSs 2006, Jul. 9-13, 2006, pp. 1-6.

179. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, μ Nav: Navigation without localization, in Proc. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2006, Beijing, China, 9-15 Oct., 2006, pp 1761-1766.
180. F. Capezio, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Fast position tracking of an autonomous vehicle in cluttered and dynamic indoor environments, in Proc. 8th International IFAC Symposium on Robot Control, SYROCO 2006, Sept. 6-8, 2006, pp. 1-6.
181. G. Battistoni, F. Ravera, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, An efficient software architecture for a planetary rover, in Proc. 9th ESA Workshop on Advanced Space Technologies for Robotics and Automation, ASTRA 2006, Nov. 28-30, 2006, pp. 1-8.
182. F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, On the tips of one's toes: self-localization in a dynamic environment, in Proc. 2005 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, CIRA 2005, Espoo, Finland, Jun. 27-30, 2005, pp 341-346.
183. A. Sgorbissa, M. Castelnovi, R. Zaccaria, Self-localization through color features detection, in Proc. 12th International Conference on Advanced Robotics, ICAR '05, Seattle, WA, United States, Jul. 18-20, 2005, pp. 256-261.
184. F. Capezio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Gps-based localization for a ugv performing surveillance patrols in wide outdoor areas, in Proc. 5th International Conference on Field and Service Robotics, FSR'05, Port Douglas, July, 2005.
185. F. Capezio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Gps-based localization for a surveillance ugv in outdoor areas, in Proc. Fifth International Workshop on Robot Motion and Control, RoMoCo'05, Dymaczewo, Poland, Jun. 23-25, 2005, pp. 157-162.
186. A. Raggi, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, AE-SIM: Simulating intelligent robots in intelligent environments, in Proc. IEEE International Symposium on Intelligent Control, ISIC 2004, Taipei, Taiwan, Sept. 2 - 4, 2004, pp. 174-179.
187. M. Castelnovi, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Markov-localization through color features comparison, in Proc. IEEE International Symposium on Intelligent Control, ISIC 2004, Taipei, Taiwan, Sept. 2 - 4, 2004, pp 437-442.
188. G. Chivilò, F. Mezzaro, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The robotic attendant: How to follow a leader through visual servoing, in Proc. 13th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2004, Okayama, Japan, Sept. 20-22, 2004, pp. 479-484.
189. G. Chivilò, F. Mezzaro, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Follow-the-leader behaviour through optical flow minimization, in Proc. 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2004, Sendai, Japan, Sept. 28 – Oct. 2, 2004, pp. 3182-3187.
190. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The micronavigation algorithm: a minimalist approach to navigation, in Proc. 5th IFAC/EURON Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles, IAV, IFAC Proceedings, Volume 37, Issue 8, Lisbon, Portugal, Jul. 5-7, 2004, pp. 203-208.
191. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, The artificial ecosystem: a distributed approach to service robotics, in Proc. 2004 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2004 New Orleans, LA, United States, Apr. 26 - May 1, 2004, pp. 3531-3536.
192. A. Scalzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, μ Nav: A minimalist approach to navigation, in Proc. 2003 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2003, Taipei, Taiwan, Sept. 14 – 19, 2003, pp. 2018-2023.
193. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Roaming stripes: Smooth reactive navigation in a partially known environment, in Proc. 12th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Ro-Man 2003, Millbrae, CA, Oct. 31 – Nov. 2, 2003, pp. 19-24.
194. A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Roaming stripes: integrating path planning and reactive navigation in a partially known environment, in Proc. 11th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2003, Coimbra, Portugal, Jun. 30 – Jul. 3, 2003, pp. 1284-1289.
195. G. Adorni, S. Cagnoni, M. Mordonini, A. Sgorbissa, Omnidirectional stereo systems for robot navigation, in Proc. IEEE Workshop on Omnidirectional Vision and Camera Networks, Omnivis-03,

collocated with Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Workshop, CVPRW 2003, Jun. 16-22, 2003, pp. 79-89.

196. M. Castelnovi, P. Musso, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Surveillance robotics: analyzing scenes by colors analysis and clustering, in Proc. 2003 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, CIRA 2003, Kobe, Japan, Jul. 16-20, 2003, pp 229-234.
197. M. Frixione, F. Mastrogiovanni, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Problem classification and solving in service robotics, in Proc. 2003 European Conference on Mobile Robots, ECMR 2003, Radziejowice, Poland, Sept. 4-6, 2003, pp. 1-8.
198. M. Miozzo, P. Morasso, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Locomaid (the locomotion aid) - a distributed architecture for planning and control, in Proc. 11th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, IEEE Ro-Man 2002, Berlin, Germany, Sept. 25-27, 2002, pp. 164-169.
199. M. Castelnovi, M. Miozzo, A. Scalzo, M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Surveillance robotics: analysing scenes by colours analysis and clustering, in Proc. 8th Conference of The Italian Association for Artificial Intelligence, AI*IA 2002, Siena, Sept. 10-12, 2002, pp. 1-8.
200. M. Giaroli, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Safe outdoor navigation with local information, in Proc. 2002 International Conference on Artificial Intelligence, ICCAI 2002, Las Vegas, Nevada, USA, Jun. 24-27, 2002, pp. 684-690.
201. M. Giaroli, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Reactive safe navigation in outdoor environments, in Proc. 3rd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 02, Toluca, Mexico, Sept. 1-4, 2002, pp 1-8.
202. M. Miozzo, A. Scalzo, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Autonomous robots and intelligent devices as an ecosystem, in Proc. 3rd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 02, Toluca, Mexico, Sept. 1-4, 2002, pp. 1-8.
203. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Autonomous navigation and localization in service mobile robotics, in Proc. 2001 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2001, Maui, Hawaii, USA, Oct. 29 - Nov. 3, 2001, pp. 2024-2029.
204. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Navigation and localization for service mobile robots based on active beacons, in Proc. European Workshop on Service and Humanoid Robots, SERVICEROB, Santorini, Greece, Jun. 25, 2000, pp. 84-86.
205. M. Piaggio, A. Sgorbissa, Exploiting ethnos for communication and coordination of heterogeneous soccer robots in the art team, in Proc. First International European Workshop on RoboCup, Amsterdam, 2000, pp. 1-8.
206. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Micronavigation, in Proc. 6th International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, SAB2000, Paris, France, Sept. 11 - 15, 2000, pp. 209-218.
207. C. Castelpietra, L. Iocchi, D. Nardi, M. Piaggio, A. Scalzo, A. Sgorbissa, Coordination among heterogeneous robotic soccer players, in Proc. 2000 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2000, Takamatsu, Japan, Oct. 30 – Nov. 5, 2000, pp. 1385-1390.
208. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Beacon based navigation and localization for service mobile robots, in Proc. 2nd International Symposium on Robotics and Automation, ISRA 2000, Monterrey, N.L. Mexico, Nov. 10 - 12, 2000, pp. 1-8.
209. M. Piaggio, A. Sgorbissa, AI-CART: An algorithm to incrementally calculate artificial potential fields in real-time, in Proc. 3rd IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, CIRA'99, Monterey, CA, 8-9 Nov., 1999, pp. 238-243.
210. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Ethnos: a light architecture for real-time mobile robotics, in Proc. 1999 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'99, Kyongju, Korea, Oct. 17-21, 1999, pp. 1292-1297.
211. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Global localisation via sub-graph isomorphism, in Proc. Third European Workshop on Advanced Mobile Robots, EUROBOT'99, Zurich, Switzerland, Sept. 6-8, 1999, pp. 151-154.

212. Maurizio Piaggio, Antonio Sgorbissa, Renato Zaccaria, Real Time Scheduling in Intelligent Mobile Robotics, in Proc. The Autonomous Agents Workshop on Autonomy Control Software, Seattle, U.S.A., 1999.
213. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, Ethnos-II a programming environment for distributed multiple robotic systems, in Proc. 32nd Annual Hawaii International Conference on System Sciences, HICSS 99, Hawaii, U.S.A., Jan. 5-8, 1999, pp. 1292-1297.
214. M. Piaggio, A. Sgorbissa, R. Zaccaria, A distributed architecture for autonomous robots, in Proc. IEEE International Conference on Engineering of Complex Computer Systems, ICECCS'96, Montreal, Canada, Oct. 21-25, 1996, pp. 51-54.
215. M. Piaggio, A. Sgorbissa, G. Vercelli, R. Zaccaria, R., Fusion of sensor data in a dynamic representation, in Proc. 1st Euromicro Workshop on Advanced Mobile Robots, EUROBOT 1996, Kaiserslautern, Germania, Oct. 9-11 1996, pp. 10-16.

4.8 Articoli divulgativi su riviste professionali e di settore

216. A. Sgorbissa, "Tra timori e aspettative", Panorama della Sanità, Febbraio 2023.

5. Attività gestionali, organizzative e di servizio

Questa sezione riporta alcuni ruoli e incarichi già citati in sezione 3.2.1 e 3.2.2

4.9 Delegato del Preside di Facoltà, responsabile, referente, o presidente di commissione

- 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 2008 al 2012: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato "Arti, Spettacolo e Tecnologie Multimediali" (vedi sezione 2.5.1).
- Dal 2013 a oggi: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato "Bioingegneria e Robotica" (vedi sezione 2.5.1)
- Dal 2013 al 2015: referente per il Curriculum "Advanced Robotics and Robotic Design" del Corso di Dottorato "Bioingegneria e Robotica" (vedi sezione 2.5.1)
- Dal 2016: direttore del Centro di Ricerca Internazionale Robotics And Autonomous Systems in Emergency Scenarios (RASES) (vedi sezione 3.2.1)
- Dal 2020 a oggi: presidente della Commissione Ricerca del DIBRIS.
- Dal 2020 a oggi: mi alterno nel ruolo di presidente di seduta di Laurea Magistrale Robotics Engineering / Laurea Internazionale EMARO+.
- Dal 2020: responsabile dell'orientamento in entrata per la Laurea Magistrale Robotics Engineering
- Dal 2020: responsabile delle attività di tutorato per la Laurea Magistrale Robotics Engineering
- Dal 2020: rappresentante DIBRIS nel comitato di gestione del Centro Interdipartimentale per la Longevità e l'Invecchiamento Attivo (CILIA) dell'Università di Genova.
- Dal 2021: Vicepresidente Esecutivo I-RIM, Istituto di Robotica e Macchine Intelligenti (vedi sezione 3.2.1).
- Dal 2021: Organizzatore e chair del Working Group su Cognitive Robotics presso I-RIM, Istituto di Robotica e Macchine Intelligenti (vedi sezione 3.2.1).
- Dal 2022: Membro del Consiglio Direttivo di I-RIM, Istituto Italiano di Robotica e Macchine Intelligenti (vedi sezione 3.2.1).

- Dal 2022: membro del Collegio dei Docenti del Dottorato di Interesse Nazionale DRIM in Robotica e Macchine Intelligenti (vedi sezione 2.5.1).

4.10 Membro di Organi ufficiali e Commissioni formali di Ateneo, Facoltà o Dipartimento

- Dal 2007: 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;
- Da Luglio 2012 a Ottobre 2015: membro nella Giunta di Dipartimento del DIBRIS;
- Da Novembre 2013 a 2017: membro della Commissione Paritetica della Scuola Politecnica e della Commissione Paritetica di Dipartimento;
- Dal 2013: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato Bioingegneria e Robotica.
- Dal 2015: membro della Commissione Etica di Dipartimento;
- Dal 2015 a oggi: membro della Commissione Didattica per il Corso di Dottorato Bioingegneria e Robotica.
- Dal 2018 al 2020: membro del Comitato Etico del DIBRIS (sciolto con la formazione del Comitato Etico di Ateneo);
- Dal 2018: membro della Commissione Ricerca del DIBRIS;
- Dal 2018: membro nella Giunta di Dipartimento del DIBRIS;
- Dal 2018 al 2020: membro della Commissione Orientamento della Scuola Politecnica;
- Dal 2018: membro della Commissione Orientamento del CCS di Ingegneria Informatica;
- Dal 2018 al 2021: membro del Consiglio di Scuola della Scuola Politecnica;
- Dal 2019 al 2020: membro del Comitato Etico del DAFIST (sciolto con la formazione del Comitato Etico di Ateneo);
- Dal 2019 a oggi: membro del Comitato di Gestione del Teatro Universitario;
- Dal 2021 a oggi: membro del Comitato di Gestione del Centro Interdipartimentale per la Longevità e l’Invecchiamento Attivo;
- Dal 2020: membro di diverse commissioni di concorso per ricercatore RTDA e RTDB (Università la Sapienza di Roma, Politecnico di Milano, Università di Parma);
- Dal 2020: membro del Centro del Mare dell’Università di Genova
- Dal 2021: membro della Commissione Ricerca di Ateneo.
- Dal 2022: membro del Collegio dei Docenti per il Corso di Dottorato Nazionale in Robotics and Intelligent Machines (vedi sezione 2.5.1).

4.11 Membro di Commissioni informali

- Dal 2007 al 2009: membro della Commissione Aule per la Facoltà di Lettere e Filosofia.
- Da Maggio a Luglio 2011: membro della commissione sulla “Governance” nella fase che precede la costituzione del nuovo dipartimento DIBRIS.
- Da Novembre 2013 a inizio 2014: membro della commissione per valutare il logo dipartimentale e le strategie di comunicazione per il Dipartimento.
- Dal 2019 al 2020: sono uno dei quattro membri della commissione per la riorganizzazione della Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica;

- Dal 2020 a oggi: membro della Commissione VQR del Dipartimento
- Dal 2020 a oggi: sono uno dei membri della commissione di Dipartimento per la riorganizzazione delle attività relative ai contratti di ricerca, consulenza e formazione per conto terzi.
- Dal 2021 a oggi: membro del “Gruppo di Lavoro informale su strategie DIBRIS” formato dal Direttore per delineare un possibile piano strategico per il Dipartimento a medio-lungo termine.

4.12 Membro di Consigli di Corsi di Studio e di Consigli di Dipartimento

- Dal 2005 al 2011: membro del Consiglio di Dipartimento del DIST e successivamente membro del Consiglio di Dipartimento del DIBRIS.
- Dal 2005/2006 al 2012/2013 sono membro di più di 3 CCS presso la Facoltà di Lettere e Filosofia
- Dal 2015/2016 al 2018/2019 sono membro del CCS in Scienze e Tecniche Psicologiche;
- Dal 2005/2006 a oggi sono membro del CCS in Ingegneria Informatica;
- Dal 2010/2011 a oggi sono membro del CCS in Robotics Engineering;
- Dal 2019/2020 a oggi sono membro del CCS in Ingegneria Navale.