



Curriculum Vitae Europass

Informazioni personali

Cognome(i) / Nome(i) **Loconsole Claudio**

Cittadinanza Italiana

Data di nascita 17/12/1985

Sesso Maschile

Esperienza professionale e politica

Date 01/06/2021 – ad oggi

Lavoro o posizione ricoperti **Professore Associato**

Nome e indirizzo del datore di lavoro Università Telematica "Universitas Mercatorum"
Piazza Mattei, 10
00186 ROMA

Tipo di attività o settore Docenza universitaria, Ricerca

Date 12/12/2016 – 31/08/2018

Lavoro o posizione ricoperti **Ricercatore a Tempo Determinato, lettera a) (ai sensi della legge 240/2010)**

Nome e indirizzo del datore di lavoro Dipartimento di Ingegneria Elettrica e dell'Informazione (DEI), Politecnico di Bari
Via Orabona, 4 – 70126 Bari (BA) - Italia

Tipo di attività o settore Ricerca e sviluppo ingegneristico, didattica universitaria

Date 17/09/2016 – ad oggi

Lavoro o posizione ricoperti **Insegnante di ruolo di Scuola Secondaria Superiore di II grado classe di concorso A041 "Scienze e tecnologie informatiche" (già A042 - "Informatica") - vincitore di Concorso Scuola 2016**

Nome e indirizzo del datore di lavoro ITIS "Fermi"
Via Carlo Piaggia, 160
55100 LUCCA

Tipo di attività o settore Docenza scuola superiore II grado

Date 26/10/2020 – ad oggi

Lavoro o posizione ricoperti **Assessore Comunale presso Comune di Cascina con deleghe a Istruzione, Digitalizzazione e Innovazione, Finanziamenti Europei, Rapporti con l'Università, Semplificazione e trasparenza amministrativa**

Nome e indirizzo del datore di lavoro Comune di Cascina
Corso Giacomo Matteotti, 90
56021 Cascina (PI)

Tipo di attività o settore Amministrazione comunale

Date	01/2021 – ad oggi
Lavoro o posizione ricoperti	Presidente della Conferenza Zonale per l'educazione e l'istruzione della Zona Pisana (comuni di Pisa, Cascina, Vicopisano, Vecchiano, San Giuliano Terme, Calci)
Tipo di attività o settore	Istruzione
Date	08/05/2017 – 07/08/2017; 21/11/2018 – 20/03/2019; 25/03/2019 – 24/08/2019
Lavoro o posizione ricoperti	Consulente per la ricerca
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Laboratorio PERCRO, Istituto TeCIP, Scuola Superiore Sant'Anna Via Alamanni, 13b – 56010 Ghezzano, San Giuliano Terme (PI) – Italia
Tipo di attività o settore	Ricerca e sviluppo ingegneristico, project management
Date	01/11/2012 – 31/08/2016
Lavoro o posizione ricoperti	Assegnista di ricerca post-dottorato (ai sensi della legge 240/2010)
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Laboratorio PERCRO, Istituto TeCIP, Scuola Superiore Sant'Anna Via Alamanni, 13b – 56010 Ghezzano, San Giuliano Terme (PI) – Italia
Tipo di attività o settore	Ricerca e sviluppo ingegneristico, project management
Date	09/10/2020 – 03/11/2020
Lavoro o posizione ricoperti	Incarico di docenza seminariale ad oggetto: "Strumenti per la creazione di siti web: Omeka" nell'ambito del progetto didattica speciale per corsi hands-on
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di Filologia, Letteratura e Linguistica, Università di Pisa Piazza Evangelista Torricelli, 2 56126 Pisa (PI)
Tipo di attività o settore	Docenza universitaria
Date	26/05/2021 – 26/05/2021
Lavoro o posizione ricoperti	Incarico di docenza seminariale ad oggetto: "Organizing virtual exhibitions" (Omeka) nell'ambito delle Summer School "Digital Tools for Humanists - an introduction" e "Digital Tools for Humanists" 2021
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di Filologia, Letteratura e Linguistica, Università di Pisa Piazza Evangelista Torricelli, 2 56126 Pisa (PI)
Tipo di attività o settore	Docenza universitaria
Date	17/03/2013 – 23/03/2013
Lavoro o posizione ricoperti	Interprete di lingua portoghese in Brasile (Stato di São Paulo) per impianti industriali (cartiera "Melhoramentos papéis")
Nome e indirizzo del datore di lavoro	E.I.L. srl (Electrical Plants) Via Mascagni, 30 – 55016 Porcari (LU) – Italia
Tipo di attività o settore	Interprete Italiano - Portoghese

Date	17/11/2014 –28/11/2014
Lavoro o posizione ricoperti	Docente del modulo specialistico MA24 “Reti Neurali per Riconoscimento – Classificazione – Interpolazione (40 ore)” , nell’ambito del Progetto di Formazione dal titolo “DeSMO – Delivery Service Modeling and Optimization” – cod. id. PON01_01864/F annesso al Progetto di Ricerca dal titolo “Logistica Avanzata per la Mobilità di persone e merci: modelli matematici e sperimentazioni per nuovi protocolli di Recapito della Corrispondenza (LAMReCor)” – cod. id. PON01864 – CUP B98F11000720005
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Politecnico di Bari Via E. Orabona,4 70125 Bari (BA)
Tipo di attività o settore	Docenza universitaria
Date	04/03/2014 –20/03/2014
Lavoro o posizione ricoperti	Docente del modulo specialistico MA13 “Controllo degli accessi e tecniche biometriche (30 ore)” , nell’ambito del Progetto di Formazione dal titolo “DeSMO – Delivery Service Modeling and Optimization” – cod. id. PON01_01864/F annesso al Progetto di Ricerca dal titolo “Logistica Avanzata per la Mobilità di persone e merci: modelli matematici e sperimentazioni per nuovi protocolli di Recapito della Corrispondenza (LAMReCor)” – cod. id. PON01864 – CUP B98F11000720005
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Politecnico di Bari Via E. Orabona,4 70125 Bari (BA)
Tipo di attività o settore	Docenza universitaria
Date	21/10/2013 – 10/11/2013
Lavoro o posizione ricoperti	Sviluppatore software basato su algoritmi di computer-vision
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Italian Resuscitation Council (IRC) Via della Croce Coperta, 11 – 40128 Bologna (BO)
Tipo di attività o settore	Gruppo Italiano per la Rianimazione Cardiopolmonare
Date	07/2010 - 09/2010
Lavoro o posizione ricoperti	Docenza corso “Aggiornamento Pacchetto Office”
Nome e indirizzo del datore di lavoro	PISA INDUSTRIA SERVIZI srl Pisa (Italia)
Tipo di attività o settore	Istruzione informatica
Istruzione e formazione	
Date	06/05/2019 – 06/05/2028
Titolo della qualifica rilasciata	Abilitazione Scientifica Nazionale per Professore di II Fascia nel Settore Concorsuale 09/H1 – Sistemi di elaborazione delle Informazioni
Nome e tipo d’organizzazione erogatrice dell’istruzione e formazione	Ministero dell’Istruzione, dell’Università e della Ricerca (MIUR)
Date	01/11/2009 →16/11/2012
Titolo della qualifica rilasciata	Ph.D. (Dottore di Ricerca) in Tecnologie Innovative per l’Ingegneria dell’informazione, della comunicazione e robotica, curriculum Robotica Percettiva (100/100 con lode)
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	ICT, Robotica, Interazione uomo-robot e uomo-macchina, Robotica per la neuroriabilitazione degli arti superiori, Piattaforme avanzate per il training del Basic Life Support, Impiego di tecnologie avanzate per persone affette da cecità, Studio e sviluppo di interfacce basate su eye-tracking e range camera

Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	<p><u>Partecipazione a progetti di ricerca nazionali:</u> 1) Brain computer interfaces for Robotic enhanced Action in Visuo-motOr tasks (BRAVO) project 2) Mini-Virtual Reality Enhanced Mannequin (Mini-VREM) project</p> <p><u>Partecipazione a progetti di ricerca internazionali:</u> 1) Virtual Embodiment and Robotic Re-Embodiment (VERE) project, an Integrated Project funded under the European Seventh Framework Program, Future and Emerging Technologies (FET), Grant Agreement Number 25769</p> <p>Scuola Superiore Sant'Anna (Scuola superiore italiana ad ordinamento speciale riconosciuta dal Ministero dell'Istruzione di livello Universitario) Piazza Martiri della Libertà,33, 56127 Pisa (Pisa)</p>
Date Titolo della qualifica rilasciata	<p>11/02/2013 → 25/07/2013</p> <p>Tirocinio Formativo Attivo (TFA) per l'abilitazione all'insegnamento nelle scuole secondarie di secondo grado nella classe "A042-Informatica" (Vincitore di concorso nazionale indetto con Decreto Ministeriale 14 marzo 2012 n. 31)</p>
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	<p>Algoritmi e strutture di dati per la didattica, Basi di dati per la didattica, Laboratorio didattico-pedagogico di algoritmi e programmazione, Laboratorio didattico-pedagogico di basi di dati, sistemi e reti, Programmazione per la didattica, Sistemi e reti di calcolatori per la didattica, Pedagogia generale e sociale, Storia della Pedagogia, Didattica Generale, Pedagogia sperimentale, Didattica e Pedagogia speciale, Tirocinio diretto nelle scuole secondarie di secondo grado nella classe "A042 - Informatica" e sull'integrazione degli alunni con disabilità</p>
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	<p>Università di Pisa Lungarno Pacinotti 43 56126 Pisa</p>
Date Titolo della qualifica rilasciata	<p>04/06/2013 → 05/06/2013</p> <p>Membro di Giuria Internazionale per "e-virtuoses Awards" e special guest dello "Scientific symposium"</p>
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	<p>Serious games competition</p>
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	<p>2013 e-virtuoses Convention Valenciennes, France</p>
Date Titolo della qualifica rilasciata	<p>30/01/2012 → 31/07/2012</p> <p>Visiting Phd student</p>
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	<p>ICT, Interazione uomo-macchina, Sviluppo di tecniche di riconoscimento automatico delle emozioni facciali, Studio e sviluppo di interfacce basate su eye-tracking, Lingua portoghese</p>
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	<p>Universidade do Porto (Università) Rua do Campo Alegre, 4050 Porto (Portogallo)</p>
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	<p>(University Ranking 2012 - 1 in Portogallo, 12 in Europa, 79 nel Mondo, http://www.webometrics.info/rank_by_country.asp?country=pt)</p>

Date	23/11/2010 - 11/02/2011
Titolo della qualifica rilasciata	Abilitazione statale all'esercizio della professione di Ingegnere dell'Informazione (sezione A)
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Ingegneria dell'Informazione
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Politecnico di Torino Corso Duca degli Abruzzi,24 10129 Torino (Italia)
Date	17/09/2007 - 08/09/2009
Titolo della qualifica rilasciata	Laurea Specialistica in Ingegneria Informatica (110/110 con lode)
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Architetture dei sistemi di elaborazione, Fisica dell'informazione, Informatica grafica e multimedialità, Ingegneria del software, Lingua inglese, Linguaggi e traduttori, Progettazione di sistemi digitali, Progetto di sistemi operativi, Programmazione a oggetti, Realtà virtuale e computer animation Sistemi a microprocessori, Tecnologia delle basi di dati, Tecnologie e servizi di rete, Teoria dell'informazione, Computer vision, Strategia e innovazione, Sicurezza dei sistemi informatici, Programmazione di sistema, Gestione della conoscenza e intelligenza artificiale
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Politecnico di Torino (Politecnico) Corso Duca degli Abruzzi,24 10129 Torino (Italia)
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	University Ranking 2009: 51esimo – 77esimo tra le Università di Ingegneria del Mondo http://www.arwu.org/ARWU2010.jsp
Date	27/09/2004 - 17/07/2007
Titolo della qualifica rilasciata	Laurea Triennale in Ingegneria Informatica (110/110 con lode)
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Analisi Matematica, Fisica, Geometria ed algebra, Chimica, Fondamenti di Informatica, Inglese, Elettrotecnica, Calcolo numerico, Misure e strumentazione, Elettronica, Modellistica dei sistemi dinamici, Sistemi operativi, Fondamenti di Automatica, Comunicazioni elettriche, Legislazione, Economia ed organizzazione aziendale, Complessità numerica, Leggi e regolamenti per il supporto alle attività produttive, Calcolatori elettronici, Analisi numerica per le telecomunicazioni, Antenne e compatibilità elettromagnetica, Controllo dei processi, Telematica, Sistemi informativi
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Politecnico di Bari (Politecnico) Via E. Orabona,4 70125 Bari (Italia)
Date	14/09/2014 – 19/09/2014
Titolo della qualifica rilasciata	Attestato di frequenza della Scuola di Neuroriabilitazione 2014
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Neuroriabilitazione di disfunzioni motorie post-ictus, lesioni del midollo spinale e paralisi cerebrale, che coprono applicazioni pratiche basate su sistemi neuroprostetici innovativi, interfacce robotiche e altri approcci combinatori.
Nome e tipo dell'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Bioengineering Group Ctra. Campo Real km 0.200 28500 La Poveda Arganda del Rey. Madrid (Spagna)
Date	26/07/2010 - 30/07/2010
Titolo della qualifica rilasciata	Attestato di frequenza della Scuola di Telerobotica 2010
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Telerobotica, Robotica, Automazione
Nome e tipo d'organizzazione	Technische Universitaet Muenchen (TUM) (Politecnico)

erogatrice dell'istruzione e formazione	Theresienstrasse 90, 80333 Monaco di Baviera (Germania)
Date	11/07/2011 - 16/07/2011
Titolo della qualifica rilasciata	Attestato di frequenza dell' "International Computer Vision Summer School 2011"
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Computer vision
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Consorzio Catania Ricerche, Università degli Studi di Catania Piazza Università, 16 95131 Catania (Italia)
Date	25/07/2011 - 30/07/2011
Titolo della qualifica rilasciata	Attestato di frequenza dell' SKILLS Summer School 2011: Skill learning and Virtual Environments"
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Motor learning, skill analysis e skill representation
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Scuola Superiore Sant'Anna (Italia), Université Montpellier 1 (Francia), Fundación Tecnalia (Spagna)
Date	03/2010 - 06/2011
Titolo della qualifica rilasciata	Qualifica professionale di Sommelier
Principali tematiche/competenze professionali acquisite	Enologia, viticoltura, geografia del vino, abbinamenti cibo-vino, analisi organolettica del vino
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	F.I.S.A.R. (FEDERAZIONE ITALIANA SOMMELIER Albergatori Ristoratori) Via dei Condotti 16 56017 Asciano (Italia)

Capacità e competenze personali

Madrelingua(e) **Italiano**

Altra(e) lingua(e)

Autovalutazione
Livello europeo ()*

Inglese
Portoghese

Comprensione				Parlato				Scritto	
Ascolto		Lettura		Interazione orale		Produzione orale			
C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato
C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	A2	Utente base

(*) [Quadro comune europeo di riferimento per le lingue](#)

Attività extra-scolastiche

- 2019
1. Relatore conferenza di Biorobotica del 14/05/19 classi: 1CSA, 2ASA, 2BSA, 2CSA
 2. Docente progetto "IMPARARE GIOCANDO" – programmazione ARDUINO rivolto a studenti delle classi prime

3. Docente MODULO ECDL "Computer Essentials"
4. Docente MODULO ECDL "Online Essentials"
5. Sperimentazione Modellazione 3D in 3BIF per un totale di 31 h valida anche per l'Alternanza Scuola-Lavoro
6. Organizzazione e responsabilità viaggio di istruzione a Praga classi 4BIF e 5AET
7. Organizzazione e responsabilità viaggio di istruzione a Torino classi 3AIF e 3BIF
8. Accompagnatore Progetto TECNO RETE 4.0 anno 2019 (Erasmus+) – Settembre a Lisbona, Portogallo
9. Progetto di orientamento scolastico in collaborazione con la Scuola Superiore Sant'Anna di Pisa per tutte le classi terze e quarte
10. Esperto e tutor in presenza del corso d'ambito Area 9 – UF3 Corso Blender

Didattica universitaria

2021

1. Docente dell'insegnamento da n. 9 CFU "Programmazione per la statistica e i Big Data" (SSD ING-INF/05 "Sistemi di elaborazione delle informazioni") appartenente al Corso di Laurea in Statistica e Big Data – LT41 presso Università Telematica "Universitas Mercatorum"

2018

2. Docente dell'insegnamento da n. 6 CFU "Informatica\ 2° modulo: Laboratorio di progettazione software" incentrato sulla programmazione strutturata e ad oggetti in Python 3.x (SSD ING-INF/05 "Sistemi di elaborazione delle informazioni") appartenente al Corso di Laurea in Ingegneria dei Sistemi Medicali – LT04. Compito didattico previsto dal contratto di Ricercatore a Tempo Determinato, tipo a (art. 24 L. 240/2010) presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e dell'Informazione (DEI), Politecnico di Bari
3. Professore a contratto dell'insegnamento da n. 6 CFU "Laboratorio di Informatica" incentrato sulla programmazione strutturata e ad oggetti in Python 3.x (SSD ING-INF/05 "Sistemi di elaborazione delle informazioni") appartenente al Corso di Laurea in Ingegneria Elettronica e delle Telecomunicazioni – LT60. presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e dell'Informazione (DEI), Politecnico di Bari

2017

4. Docente dell'insegnamento da n. 6 CFU "Informatica\ 2° modulo: Laboratorio di progettazione software" incentrato sulla programmazione strutturata e ad oggetti in Python 3.x (SSD ING-INF/05 "Sistemi di elaborazione delle informazioni") appartenente al Corso di Laurea in Ingegneria dei Sistemi Medicali – LT60. Compito didattico previsto dal contratto di Ricercatore a Tempo Determinato, tipo a (art. 24 L. 240/2010) presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e dell'Informazione (DEI), Politecnico di Bari

2014

5. Docente del modulo specialistico MA24 "Reti Neurali per Riconoscimento – Classificazione – Interpolazione (40 ore)", nell'ambito del Progetto di Formazione dal titolo "DeSMO – Delivery Service Modeling and Optimization" – cod. id. PON01_01864/F annesso al Progetto di Ricerca dal titolo "Logistica Avanzata per la Mobilità di persone e merci: modelli matematici e sperimentazioni per nuovi protocolli di Recapito della Corrispondenza (LAMReCor)" – cod. id. PON01864 – CUP B98F11000720005
Grado docenza: Post-laurea presso Politecnico di Bari
6. Docente del modulo specialistico MA13 "Controllo degli accessi e tecniche biometriche (30 ore)", nell'ambito del Progetto di Formazione dal titolo "DeSMO – Delivery Service Modeling and Optimization" – cod. id. PON01_01864/F annesso al Progetto di Ricerca dal titolo "Logistica Avanzata per la Mobilità di persone e merci: modelli matematici e sperimentazioni per nuovi protocolli di Recapito della Corrispondenza (LAMReCor)" – cod. id. PON01864 – CUP B98F1100072000
Grado docenza: Post-laurea presso Politecnico di Bari

Pubblicazioni

Paper pubblicati su riviste internazionali

- 1) "A New Gaze-BCI-Driven Control of an Upper Limb Exoskeleton for Rehabilitation in Real-World Tasks",
A. Frisoli, **C. Loconsole**, D. Leonardis, F. Bannò, M. Barsotti, C. Chisari, M. Bergamasco, *Systems, Man, and Cybernetics, Part C: Applications and Reviews, IEEE Transactions on*, 42(6), 1169-1179. (Impact Factor 2011: **2.02**, Research Gate)
- 2) "A new bounded jerk on-line trajectory planning for mimicking human movements in robot-aided neurorehabilitation",
A. Frisoli, **C. Loconsole**, R. Bartalucci, M. Bergamasco *Robotics and Autonomous Systems*, 61(4), 404-415. (Impact Factor 2011: **1.056**, ©Thomson Reuters Journal Citation Reports 2012)
- 3) "Motion detection technology as a tool for cardiopulmonary resuscitation (CPR) quality training: a randomised crossover manikin pilot study",
F. Semeraro, A. Frisoli, **C. Loconsole**, F. Bannò, G. Tammaro, G. Imbriaco, L. Marchetti, E. L. Cerchiarì, *Resuscitation*, 84(4), 501-507 (2012) (Impact Factor 2011: **3.601**, ©Thomson Reuters Journal Citation Reports 2012)
- 4) "On multi-user perspectives in passive stereographic virtual environment",
P. Tripicchio, **C. Loconsole**, A. Piarulli, E. Ruffaldi, F. Tecchia, M. Bergamasco, *On multiuser perspectives in passive stereographic virtual environments. Computer Animation and Virtual Worlds*, 25(1), 69-81.
- 5) "An EMG-controlled robotic hand exoskeleton for bilateral rehabilitation"
D. Leonardis, M. Barsotti, **C. Loconsole**, M. Solazzi, M. Troncossi, C. Mazzotti, V. Parenti Castelli, C. Procopio, C. Chisari, M. Bergamasco, A. Frisoli. *IEEE Transactions on Haptics* (2015)
- 6) "Relive: A serious game to learn how to save lives",
F. Semeraro, A. Frisoli, G. Ristagno, **C. Loconsole**, Luca Marchetti, A. Scapigliati, T. Pellis, *Resuscitation* (2014)
- 7) "Relive Tracking: a new markerless RGB-D based system for the analysis of performances in cardiopulmonary resuscitation (CPR) quality training"
C. Loconsole, A. Frisoli, F. Semeraro, F. Stroppa, N. Mastronicola, A. Filippeschi, G. Ristagno, L. Marchetti. *Resuscitation* (2015)
- 8) "Pedestrian Indoor Navigation System Using Inertial Measurement Unit",
M. Dehkordi, A. Frisoli, E. Sotgiu, **C. Loconsole**, *International Journal of Sensor Networks and Data Communications*, 2014
- 9) "A new Kinect-based system for the analysis of performances in cardiopulmonary resuscitation (CPR) training"
F. Semeraro, A. Frisoli, **C. Loconsole**, F. Bannò, G. Tammaro, G. Imbriaco, L. Marchetti, E. L. Cerchiarì
Resuscitation (2014), Vol. 83, e20
- 10) "RELIVE: A Markerless Assistant for CPR Training"
C. Loconsole, Antonio Frisoli, Federico Semeraro, Fabio Stroppa, Nicola Mastronicola, Alessandro Filippeschi, Luca Marchetti
Human-Machine Systems, IEEE Transactions on (2016), vol.46, no.5, pp.775-760.
- 11) "New generation emerging technologies for neurorehabilitation and motor assistance"
A.Frisoli, M. Solazzi, **C. Loconsole**, M. Barsotti
ACTA MYOLOGICA (2017) 35(3), 141.
- 12) "A model-free technique based on computer vision and sEMG for classification in Parkinson's disease by using computer-assisted handwriting analysis"
C. Loconsole, G. D. Cascarano, A. Brunetti, G. F. Trotta, G. Losavio, V. Bevilacqua, E. Di Sciascio
Pattern Recognition Letters 121 (2019): 28-36.

- 13) "Convex Polygon Fitting in Robot-Based Neurorehabilitation"
F. Stroppa, **C. Loconsole**, A. Frisoli
Applied Soft Computing (2018), Vol. 68, 609-625.
- 14) "Proposal of a health care network based on big data analytics for PDs"
L. Carnimeo, G. F. Trotta, A. Brunetti, G. D. Cascarano, D. Buongiorno, **C. Loconsole**, E. Di Sciascio, V. Bevilacqua.
The Journal of Engineering (2019)
- 15) "Biometric handwriting analysis to support Parkinson's Disease assessment and grading"
G. D. Cascarano, **C. Loconsole**, A. Brunetti, A. Lattarulo, D. Buongiorno, E. Di Sciascio, V. Bevilacqua
BMC Medical Informatics and Decision Making 19.9 (2019): 252.
- 16) "A passive and scalable magnetic mechanism for braille cursor, an innovative refreshable braille display"
D. Leonardis, C. Loconsole, A. Frisoli,
Meccanica 55, 1639–1653 (2020)

Book chapter

- 17) "Analysis and clustering of microRNA array: a new efficient and reliable computational method",
L. Sterpone, F. Collino, G. Camussi, **C. Loconsole**, chapter in "Advances in Experimental Medicine and Biology, 1, Volume 696, Software Tools and Algorithms for Biological Systems", Part 8, Pages 679-688, Springer (The Netherlands), 2011)
- 18) "Real-time 3D tracker in robot-based neuro rehabilitation" – Chapter 3
F. Stroppa, M. Sarac Stroppa, S. Marcheschi, **C. Loconsole**, E. Sotgiu, M. Solazzi, D. Buongiorno, A. Frisoli
In Computer Vision and Pattern Recognition, Edited By Marco Leo And Giovanni Maria Farinella, Academic Press, 2018, Pages 75-104, Computer Vision For Assistive Healthcare.
- 19) "A Multi-modal Tool Suite for Parkinson's Disease Evaluation and Grading"
G. D. Cascarano, A. Brunetti, D. Buongiorno G. F. Trotta, **C. Loconsole**, I. Bortone, V. Bevilacqua
In Neural Approaches to Dynamics of Signal Exchanges (pp. 257-268). Springer, Singapore. (2020)

Paper pubblicati su atti di convegni internazionali

- 20) "An online trajectory planning method for visually guided assisted reaching through a rehabilitation robot",
C. Loconsole, R. Bartalucci, A. Frisoli, M. Bergamasco, *In Robotics and Automation (ICRA), 2011 IEEE International Conference on* (pp. 1445-1450). IEEE.
- 21) "A new gaze-tracking guidance mode for upper limb robot-aided neurorehabilitation",
C. Loconsole, R. Bartalucci, A. Frisoli, M. Bergamasco, *In World Haptics Conference (WHC), 2011 IEEE* (pp. 185-190). IEEE
- 22) "Preliminary results of BRAVO Project, Brain Computer Interface for Robotic Enhanced Rehabilitation",
M. Bergamasco, A. Frisoli, M. Fontana, **C. Loconsole**, D. Leonardis, M. Troncossi, M. M. Fomashi, V. Parenti-Castelli, *In Rehabilitation Robotics (ICORR), 2011 IEEE International Conference on* (pp. 1-7). IEEE.
- 23) "Hand and Arm Ownership Illusion through Virtual Reality Physical Interaction and Vibrotactile Stimulations",

M. A. Padilla, S. Pabon, A. Frisoli, E. Sotgiu, **C. Loconsole**, M. Bergamasco, *In Haptics: Generating and Perceiving Tangible Sensations* (pp. 194-199). Springer Berlin Heidelberg.

- 24) "A new marker-less 3D Kinect-based system for facial anthropometric measurements", **C. Loconsole**, N. Barbosa, A. Frisoli, V. Costa Orvalho, *In Articulated Motion and Deformable Objects* (pp. 124-133). Springer Berlin Heidelberg.
- 25) "A new Kinect-based guidance mode for upper limb robot-aided neurorehabilitation", **C. Loconsole**, F. Bannò, A. Frisoli, M. Bergamasco, *In Intelligent Robots and Systems (IROS), 2012 IEEE/RSJ International Conference on* (pp. 1037-1042). IEEE.
BEST STUDENT PAPER FINALIST
- 26) "EMG-based robotic-assisted system for bilateral hand training of grasping", **C. Loconsole**, D. Leonardis, M. Barsotti, A. Frisoli, M. Solazzi, M. Bergamasco, M. Troncossi, M. M. Fomashi, C. Mazzotti, V. Parenti Castelli, *In World Haptics Conference (WHC), 2013* (pp. 537-542). IEEE.
- 27) "An interaction torque control improving human force estimation of the Rehab-Exos exoskeleton", M. Solazzi, M. Abbrescia, R. Vertechy, **C. Loconsole**, V. Bevilacqua, A. Frisoli, , *In Haptics Symposium (HAPTICS), 2014 IEEE* (pp. 187-193). IEEE.
- 28) "An EMG-based approach for on-line predicted torque control in robotic-assisted rehabilitation", **C. Loconsole**, S. Dettori, A. Frisoli, M. Bergamasco, *In Haptics Symposium (HAPTICS), 2014 IEEE* (pp. 181-186). IEEE.
BEST PAPER FINALIST
- 29) "Real-Time Emotion Recognition: a Novel Method for Geometrical Facial Features Extraction", **C. Loconsole**, C. Runa, G. Augusto, A. Frisoli, V. Orvalho, *IEEE - VISIGRAPP - the 9th International Joint Conference on Computer Vision, Imaging and Computer Graphics Theory and Applications*
- 30) "A novel BCI-SSVEP based approach for control of walking in Virtual Environment using a Convolutional Neural Network", V. Bevilacqua, G. Tattoli, D. Buongiorno, **C. Loconsole**, D. Leonardis, M. Barsotti, A. Frisoli and M. Bergamasco, *In Neural Networks (IJCNN), 2014 International Joint Conference on* (pp. 4121-4128). IEEE.
- 31) "Fall Detection in indoor environment with Kinect sensor", V. Bevilacqua, N. Nuzzolese, D. Barone, M. Pantaleo, M. Suma, D. D'Ambruoso, A. Volpe, **C. Loconsole**, F. Stroppa. *In Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA) Proceedings, 2014 IEEE International Symposium on* (pp. 319-324). IEEE.
- 32) "A Robust Real-Time 3D Tracking Approach for Assisted Object Grasping" **C. Loconsole**, F. Stroppa, V. Bevilacqua, A. Frisoli. (2014). *In Haptics: Neuroscience, Devices, Modeling, and Applications* (pp. 400-408). Springer Berlin Heidelberg.
- 33) "Real-Time Emotion Recognition: An Improved Hybrid Approach for Classification Performance". **C. Loconsole**, D. Chiaradia, V. Bevilacqua, A. Frisoli. *In Intelligent Computing Theory* (pp. 320-331). Springer International Publishing (2014).
- 34) "A neuromusculoskeletal model of the human upper limb for a myoelectric exoskeleton control using a reduced number of muscles" D. Buongiorno, M. Barsotti, E. Sotgiu, **C. Loconsole**, M. Solazzi, V. Bevilacqua, A. Frisoli (2015, June). *In World Haptics Conference (WHC), 2015 IEEE* (pp. 273-279). IEEE.
- 35) "A full upper limb robotic exoskeleton for reaching and grasping rehabilitation triggered by MI-BCI" M. Barsotti, D. Leonardis, **C. Loconsole**, M. Solazzi, E. Sotgiu, C. Procopio, C. Chisari, M. Bergamasco, A. Frisoli. *In Rehabilitation Robotics (ICORR), 2015 IEEE International Conference on*. IEEE.
BEST PAPER FINALIST

- 36) "An IMU and RFID-based Navigation System Providing Vibrotactile Feedback for Visually Impaired People"
C. Loconsole, M.B. Dehkordi, E. Sotgiu, M. Fontana, M. Bergamasco, A. Frisoli
In International Conference on Human Haptic Sensing and Touch Enabled Computer Applications (pp. 360-370). Springer International Publishing (2016). ISBN: 978-3-319-42320-3
- 37) "An Experimental Study on Fused-Deposition-Modeling Technology as an Alternative Method for Low-Cost Braille Printing"
C. Loconsole, D. Leonardis, M. Bergamasco, A. Frisoli
Advances in Design for Inclusion (pp.201-211). Springer International Publishing (2016). DOI: 10.1007/978-3-319-41962-6_18
- 38) "A Survey on Innovative Refreshable Braille Display Technologies"
D. Leonardis, **C. Loconsole**, A. Frisoli
In: Di Bucchianico G., Kercher P. (eds) Advances in Design for Inclusion conference. AHFE 2017. Advances in Intelligent Systems and Computing, vol 587. Springer, Cham
- 39) "RGB-D sensor based tool for assessment and rating of movement disorders"
V. Bevilacqua, G. Trotta, **C. Loconsole**, A. Brunetti, N. Caporusso, G. Bellantuono, I. De Feudis, D. Patruno, D. De Marco, I. Tatò, G. Losavio, M.G. Di Vietro
In: Duffy V., Lightner N. (eds) Advances in Human Factors and Ergonomics in Healthcare and Medical Devices conference. AHFE 2017. Advances in Intelligent Systems and Computing, vol 590. Springer, Cham
- 40) "A comprehensive approach for physical rehabilitation assessment in Multiple Sclerosis patients based on Gait Analysis"
V. Bevilacqua, G. Trotta, A. Brunetti, N. Caporusso, **C. Loconsole**, G. Cascarano, F. Catino, P. Cozzoli, G. Delfine, A. Mastronardi, A. Di Candia, G. Lelli, P. Fiore
In: Duffy V., Lightner N. (eds) Advances in Human Factors and Ergonomics in Healthcare and Medical Devices conference. AHFE 2017. Advances in Intelligent Systems and Computing, vol 590. Springer, Cham.
- 41) "Braille Lab: a New Design Approach for Social Entrepreneurship and Innovation in Assistive Tools for the Visually Impaired"
C. Loconsole, D. Leonardis, A. Brunetti, G. F. Trotta, N. Caporusso, V. Bevilacqua.
World Academy of Science, Engineering and Technology, International Science Index, Industrial and Manufacturing Engineering, 4(5), 1364, 2017.
- 42) "Online Adaptive Assistance Control in Robot-Based Neurorehabilitation Therapy"
F. Stroppa, S. Marcheschi, N. Mastronicola, **C. Loconsole**, A. Frisoli.
In Rehabilitation Robotics (ICORR), 2017 International Conference on (pp. 628-633). IEEE.
- 43) "Computer Vision and EMG-based Handwriting Analysis for Classification in Parkinson's Disease"
C. Loconsole, G. F. Trotta, A. Brunetti, J. Trotta, A. Schiavone, S.I. Tatò, G. Losavio, V. Bevilacqua
In International Conference on Intelligent Computing (pp. 493-503). Springer, Cham, 2017.
- 44) "A Novel Approach in Combination of 3D Gait Analysis Data for Aiding Clinical Decision-Making in Patients with Parkinson's Disease"
I. Bortone, G. F. Trotta, A. Brunetti, G. D. Cascarano, **C. Loconsole**, N. Agnello, A. Argentiero, G. Nicolardi, A. Frisoli, V. Bevilacqua.
In International Conference on Intelligent Computing (pp. 504-514). Springer, Cham, 2017.
- 45) "A Computer Aided Ophthalmic Diagnosis System based on Tomographic Features"
V. Bevilacqua, S. Simeone, A. Brunetti, **C. Loconsole**, G. F. Trotta, S. Tramacere, A. Argentieri, F. Ragni, G. Criscenti, A. Fornaro, R. Mastronardi, S. Cassetta, G. D'ippolito.
In International Conference on Intelligent Computing (pp. 598-609). Springer, Cham, 2017.
- 46) "A Supervised Breast Lesion Images Classification from Tomosynthesis Technique"
V. Bevilacqua, D. Altini, M. Bruni, M. Riezzo, A. Brunetti, **C. Loconsole**, A. Guerriero, G. F. Trotta, R. Fasano, M. Di Pirchio, C. Tartaglia, E. Ventrella, M. Telegrafo, M. Moschetta.
In International Conference on Intelligent Computing (pp. 483-489). Springer, Cham, 2017.

- 47) "Vibrotactile Feedback for Aiding Robot Kinesthetic Teaching of Manipulation Tasks"
E. Ruffaldi, A. Di Fava, **C. Loconsole**, A. Frisoli, C. A. Avizzano.
In Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN), 2017, 26th IEEE International Symposium on. IEEE. 2017
- 48) "A fully immersive VR-based haptic feedback system for size measurement in inspection tasks using 3D point clouds"
C. Loconsole, G. Tattoli, I. Bortone, F. Tecchia, D. Leonardis, A. Frisoli.
In Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN), 2017, 26th IEEE International Symposium on. IEEE. 2017
- 49) "A Robot-Assisted Neuro-Rehabilitation System for Post-Stroke Patients' Motor Skill Evaluation with ALEx Exoskeleton"
F. Stroppa, **C. Loconsole**, S. Marcheschi, A. Frisoli,
In Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II: proceedings of the 3rd International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2016), October 18-21, 2016, Segovia, Spain. BIOSYSTEMS & BIROBOTICS, vol. 15, p. 501-505, Berlin:Springer
- 50) "Combining an exoskeleton with 3D simulation in-the-loop"
T. Cichon, **C. Loconsole**, D. Buongiorno, M. Solazzi, C. Schlette, A. Frisoli, J. Roßmann, J.
In 9th International Workshop on Human Friendly Robotics (pp. 31-34). 2016
- 51) "An Improved Adaptive Robotic Assistance Methodology for Upper-Limb Rehabilitation"
F. Stroppa, **C. Loconsole**, S. Marcheschi, N. Mastronicola, A. Frisoli
In: Prattichizzo D., Shinoda H., Tan H., Ruffaldi E., Frisoli A. (eds) Haptics: Science, Technology, and Applications. EuroHaptics 2018. Lecture Notes in Computer Science, vol 10894. Springer, Cham
- 52) "A multi-modal tool suite for parkinson evaluation and grading"
G. D. Cascarano, A. Brunetti, D. Buongiorno, G. F. Trotta, **C. Loconsole**, I. Bortone, V. Bevilacqua.
In Proceedings of the 28th Italian Workshop on Neural Networks (2018)
- 53) "Braille Cursor: an innovative and affordable Refreshable Braille Display designed for inclusion"
D. Leonardis, **C. Loconsole**
in Advances in Design for Inclusion conference. AHFE 2018. Advances in Intelligent Systems and Computing, Springer, Cham (2018).
- 54) "A Supervised Approach to Classify the Status of Bone Mineral Density in Post-Menopausal Women through Static and Dynamic Baropodometry",
I. Bortone, G.F. Trotta, G.D. Cascarano, P. Regina, A. Brunetti, I. De Feudis, D. Buongiorno, **C. Loconsole**, V. Bevilacqua.
In 2018 International Joint Conference on Neural Networks (IJCNN) (pp. 1-7). IEEE.
- 55) "A comparison between ANN and SVM classifiers for Parkinson's disease by using a model-free computer-assisted handwriting analysis based on biometric signals"
C. Loconsole, G.D. Cascarano, A. Lattarulo, A. Brunetti, G.F. Trotta, D. Buongiorno, I. Bortone, I. De Feudis, G. Losavio, V. Bevilacqua, E. Di Sciascio.
In 2018 International Joint Conference on Neural Networks (IJCNN) (pp. 1-8). IEEE.
- 56) "A Model-Free Computer-Assisted Handwriting Analysis Exploiting Optimal Topology ANNs on Biometric Signals in Parkinson's Disease Research"
V. Bevilacqua, **C. Loconsole**, A. Brunetti, G.D. Cascarano, A. Lattarulo, G. Losavio, E. Di Sciascio.
In International Conference on Intelligent Computing (pp. 650-655). Springer, Cham
- 57) "BrailleCursor: an innovative refreshable Braille display based on a single sliding actuator and simple passive pins"
C. Loconsole, D. Leonardis, M. Gabardi, A. Frisoli
In 2019 IEEE World Haptics Conference (WHC) (pp. 139-144). IEEE

Paper pubblicati su atti di convegni nazionali

- 58) "Mini-VREM (Virtual Reality Enhanced Mannequin) project: motion detection technology as a tool for cardiopulmonary resuscitation (CPR) quality improvement",
F. Semeraro, A. Frisoli, **C. Loconsole**, F. Bannò, L. Marchetti, E.L. Cerchiari, *La Medicina Incontra la Realtà Virtuale: Applicazioni in Italia della Realtà Virtuale in Medicina e Chirurgia*, Bologna, (Italy) November 3rd, 2011
- 59) "Mini-VREM (Virtual Reality Enhanced Mannequin) project: a prospective, randomised crossover design study on healthcare professionals and lay rescuers",
F. Semeraro, A. Frisoli, **C. Loconsole**, F. Bannò, G. Tammaro, G. Imbriaco, L. Marchetti, E. Cerchiari, *Decennale MIMOS – Movimento Italiano Modellazione e Simulazione*, Roma, 9-11 Ottobre 2012

Brevetti

- 1) Co-inventore dell'invenzione contenuta nel brevetto n. 0001427176 "Dispositivo aptico per l'orientamento di un soggetto non vedente" - Data Deposito: 02/12/2014 - Data di brevetto: 15/02/2017. Domanda numero 102014902313981 (PI2014A000090)
- 2) Co-inventore per l'invenzione contenuta nel brevetto N° IT20160098012 (Pubblicato anche come WO2018060945 (A1)) "Apparato semovente per la manutenzione su condizione del sottocassa di convogli ferroviari" Data Deposito: 29/03/2018
- 3) Co-inventore dell'invenzione "Sistema per il calcolo del valore di curvatura in ciascun punto di un percorso stradale e metodo di funzionamento relativo". Brevetto n. IT20190000220A1. Data deposito: 09/01/2019 - Data pubblicazione: 09/07/2020
- 4) Co-inventore dell'invenzione "ELECTROMECHANICAL DEVICE FOR READING AND/OR CONSULTING REFRESHABLE TACTILE CHARACTERS AND/OR SHAPES". Brevetto internazionale n. WO2019229501A1. Earliest priority: 2018-05-31 • Earliest publication: 2019-12-05

Capacità e competenze organizzative

Problem solving: senso dell'organizzazione e di gestione di progetti anche complessi e propositore di idee in campi non strettamente ingegneristici;
ottima esperienza in project e team management; ottima esperienza nel trasferimento di conoscenze e di aspetti teorici legati a materie tecniche

Capacità e competenze tecniche

Competenze in robotica, trajectory planning, eye-tracking, range camera, dispositivi di tracking e computer vision, management scientifico di progetti di ricerca;
Competenze di base in bioinformatica dovute allo sviluppo della tesi di Laurea Specialistica dal titolo: "Studio e sviluppo di metodi robusti per la validazione automatica di micro-RNA"

Capacità e competenze informatiche

Ottima conoscenza di diversi linguaggi e tool di programmazione (Python, Java, C++, C#, OpenCV, PointClouds, Visual Basic, OpenGL, VHDL, Assembler, Pascal, JFlex, Cup);
Ottima conoscenza di Matlab e Simulink per la simulazione e il testing di sistemi;
Buona conoscenza di ambienti di Computer graphics e animation (Blender, Python);
Ottima conoscenza dei tool Microsoft Office™ (ECDL advanced in Word Processing data: 20/05/2004).

Altre capacità e competenze

Open Water Diver PADI (brevetto per l'immersione subacquea fino a 18 metri di profondità);
AVIS Secondo livello di benemerenzza per la donazione del sangue.

Patente

A3 (moto), B (auto), Nautica (a motore entro le 12 miglia)

Relatore/correlatore di tesi

- 1) *"A new robotic exoskeleton system for upper limb rehabilitation by gaze tracking"*, Riccardo Bartalucci
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione, Università di Pisa, 2011
- 2) *"A smart RGB-D camera-based approach for real-time 3D object pose estimation and tracking for exoskeleton-assisted neurorehabilitation scenarios"*, Fabio Stroppa
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria Informatica, Politecnico di Bari, 2013
- 3) *"Studio e validazione sperimentale del controllo con reti neurali di esoscheletri robotici mediante sEMG"*, Stefano Dettori
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione, Università di Pisa, 2013
- 4) *"An interaction torque control improving human force estimation of the rehabexos exoskeleton"*, Mirko Abbrescia – in corso
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria Informatica, Politecnico di Bari, 2013
- 5) *"Study and development of novel BCI-SSVEP based approaches for control of walking in Virtual Environments"*, Giacomo Tattoli
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione, Politecnico di Bari, 2013
- 6) *"Study, development and comparison of force and impedance controls for an upper limb rehabilitation exoskeleton"*, Domenico Chiaradia
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione, Politecnico di Bari, 2014
- 7) *"Study, development and experimental validation of the soft computing-based control of robotic exoskeletons through sEMG"*, Domenico Buongiorno
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione, Politecnico di Bari, 2014
- 8) *"Study, development and experimental validation of control algorithms for hand exoskeleton"*, Francesco Pagliara
Tesi di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione, Politecnico di Bari, 2014

Premi e riconoscimenti

- 1) **Beneficiario FFABR** (Fondo per il Finanziamento delle Attività Base di Ricerca) 2017 per la produzione scientifica
- 2) **Primo posto della competizione mondiale** denominata "Simulink Student Challenge 2011" organizzata e finanziata da Mathworks (data: 01/12/2011)
- 3) **Primo posto della competizione europea** denominata "Future of Health Award 2012" con il progetto Mini-VREM organizzata da Games for Health Europe e finanziata dalla CZ Health Insurance (21/06/2013)
- 4) **Primo posto bando italiano** "Smart Cities and Communities and Social Innovation" per progetti di ricerca, categoria "Progetti di Social Innovation" finanziato dal Ministero dell'Istruzione, Università e Ricerca (MIUR) con il progetto "Braille Lab" (data: 28/02/2013)
- 5) **Secondo posto** "Startup Toscana 2013" con il progetto "Braille Lab" (data: 25/09/2013)
- 6) **Premio di tesi di dottorato** "ETIC 2013 - Etica e Tecnologie dell'Informazione e della Comunicazione", organizzata e finanziata dalla Associazione Italiana per l'Informatica ed il Calcolo Automatico (AICA) e Rotary International (09/2013)
- 7) **Tech Disruption Prize**, Global Impact Competition Italia 2014, organizzato da TalentGarden e Axelera (date: 31/03/2014)
- 8) **Membro su invito** della AUDI Innovative Thinking community (data: 01/2015)

- 9) **Secondo posto alla competizione internazionale** “Inventare il futuro” nella categoria “Infanzia, terza età e disabilità”. Finanziata dall'Università degli studi di Bologna e Fondazione del Monte di Bologna e Ravenna per idee innovative basate sulle tecnologie ICT, con un'idea per facilitare la produzione personale di testi scritti in Braille per ciechi (data: 28/10/2011)
- 10) **Secondo posto** “Premio Perotto-Zucca – Premio Nazionale per l'innovazione nell'ICT” (Maggio 2014)
- 11) **Finalista top-100** Intel Business Challenge Europe 2012
- 12) **Secondo posto nazionale** alla XII Olimpiade dei giochi logici linguistici matematici (data: 17/05/2003) organized by Gioiamathesis, Università degli Studi di Bari, Politecnico di Bari, Università degli Studi di Firenze
- 13) **Terzo posto nazionale** alla XIV Olimpiade dei giochi logici linguistici matematici (data: 07/05/2004) organizzata da Gioiamathesis e Università degli Studi di Bari
- 14) **Menzione Speciale**, Digit@lia for talent con il progetto Mini-VREM, Fondazione Accenture e Prospera (data: 24/10/2012)
- 15) **Top-4 finalist**, Premio Nazionale dell'Innovazione con progetto Braille Lab (data: 31/10/2013)
- 16) **Top-3 finalist**, Start-Cup CNR con progetto Mini-VREM (data: 31/10/2012)
- 17) **Top-5 finalist**, Digit@lia for talent con il progetto Braille Cartridge, Fondazione Accenture e Prospera (data: 24/10/2012)
- 18) **Top-5 finalist**, Premio Gaetano Marzotto per una nuova impresa sociale e culturale, Associazione Gaetano Marzotto (data: 17/11/2012)
- 19) **Top-5 finalist**, PxM Progetti per Malpensa, Fondazione Accenture e Prospera (data: 22/11/2012)
- 20) **Best Student Paper finalist**, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2012, con il paper: “A new Kinect-based guidance mode for upper limb robot-aided neurorehabilitation” (data: 11/10/2012)
- 21) **Best Paper finalist**, Haptics Symposium (HAPTICS) 2014, con il paper “An EMG-based approach for on-line predicted torque control in robotic-assisted rehabilitation” (data: 26/02/2014)
- 22) **Best Paper finalist**, IEEE International conference on Rehabilitation Robotics (ICORR) 2015, con il paper “A full upper limb robotic exoskeleton for reaching and grasping rehabilitation triggered by MI-BCI” (data: 26/02/2014)

**Realizzazione di attività
progettuale nell'ambito di
progetti di ricerca e
collaborazioni**

Progetti di ricerca internazionali

- 1) Progetto “**WEARHAP** – WEARable HAPTics for humans and robots” finanziato nell'ambito dell'European Union Seventh Framework Programme FP7/2007-2013 under grant agreement n° 601165. Information and Communication Technologies, Collaborative Large-scale integrating project (IP), FP7-ICT-2011-9-2.1: Cognitive Systems and Robotics. 01.03.2013 — 28.02.2017 - <http://www.wearhap.eu/>
- 2) Progetto “**VERE** - Virtual Embodiment and Robotic re-embodiment” finanziato nell'ambito dell'European Union Seventh Framework Programme - Future and Emerging Technologies (FET) FP7/2007-2013 under grant agreement n. 257695 - <http://www.vereproject.eu/>
- 3) Progetto “**CENTAURO** - Robust Mobility and Dexterous Manipulation in Disaster Response by Fullbody Telepresence in a Centaur-like Robot” finanziato nell'ambito dell'European Union's Horizon 2020 Programme under Grant Agreement n. 644839 (ICT-23-2014 Robotics) – Research and Innovation Action. 01/04/2015 – 31/09/2018 - <http://www.centauro-project.eu/>

Progetti di ricerca nazionali e regionali

- 1) Progetto "**Maintenance on condition**" finanziato da Trenitalia S.p.a. per la ricerca e lo sviluppo di un sistema innovativo di ispezione del sottocassa con sistema robotico
- 2) Progetto "**Random bin-picking**", finanziato da COMAU S.p.A. per la ricerca e lo sviluppo di software e di algoritmi di computer vision per l'implementazione di un sistema di random bin-picking di componenti automobilistici ad alta precisione per consentire prese in geometria da parte di manipolatori robotici in catena di montaggio.
- 3) Progetto "**Design, Implementazione e progettazione HW di algoritmi IP per il tracking di obiettivi in video acquisiti tramite video-camere e termo-camere**" finanziato da MBDA S.p.A. per la ricerca e lo sviluppo di software e di algoritmi di computer vision per la guida automatica di missili ad alte prestazioni tramite tracking visivo sia con video che termo-camere per il raggiungimento di un target mobile.
- 4) Progetto "**BRAVO - Brain computer interfaces for Robotic enhanced Action in Visuo-motOr tasks**" finanziato nell'ambito del programma "Project SEED" dell'Istituto Italiano di Tecnologia (IIT) di Genova (Italia)
- 5) Progetto "**DOC – Dispositivo Orientamento Ciechi**" finanziato nell'ambito del Decreto ministeriale 10 luglio 2008 del Ministero dello Sviluppo Economico (MISE) - Agevolazioni per le nuove tecnologie per il Made in Italy (Industria 2015)
- 6) Progetto **Braille Lab** (Titolare, proponente e responsabile) per lo sviluppo di dispositivi low-cost per disabili visivi. Progetto premiato con i seguenti riconoscimenti:
 - 1° posto nella categoria Social Innovation del bando "Smart Cities and Communities and Social Innovation" del Ministero Italiano per l'Istruzione, l'Università e la Ricerca (MIUR);
 - 2° posto StartCup Toscana 2013;
 - Finalista (top-4) al Premio Nazionale dell'Innovazione (PNI) 2013.
- 7) Progetto **Mini-VREM**, premiato con il Future of Health Award 2012 per la Rianimazione CardioPolmonare con Italian Resuscitation Council (IRC), StudioEvil srl., CZ Assurance (Netherlands), Games For Health Europe (GFHE) e Intel Europa;
- 8) Progetto "**Advanced BIometric analysisS Against Neuromuscular disease – ABIOSAN**" – nell'ambito del Programma Regionale A Sostegno Della Specializzazione Intelligente e Della Sostenibilità Sociale ed Ambientale - Intervento "FUTURE IN RESEARCH", Regione Puglia, 2016 – 2019

Coordinamento e responsabilità di progetti di ricerca nazionali e regionali

- 1) Progetto "**Braille Lab**" finanziato nell'ambito del bando ambito del bando "Smart Cities and Communities and Social Innovation", categoria "Social Innovation" del Ministero dell'Istruzione, Università e Ricerca (MIUR)
- 2) Progetto "**Advanced BIometric analysisS Against Neuromuscular disease – ABIOSAN**" – nell'ambito del Programma Regionale A Sostegno Della Specializzazione Intelligente e Della Sostenibilità Sociale ed Ambientale - Intervento "FUTURE IN RESEARCH", Regione Puglia, 2016 – 2019

**Relazioni a congressi e
convegni**

Relatore “invitato” a congresso e convegno internazionale

- 1) 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA) – 2015
26-30 Maggio 2015 – Washington State Convention Center, Seattle, Washington, Stati Uniti
d’America

Relatore “invitato” a congresso e convegno nazionale

- 1) Scuola di Visualizzazione 3D, Simulazione e Tecnologie in Medicina
12-17 Maggio 2014 – Otranto, Italia
- 2) Convegno sulla sperimentazione clinica in neurologia- Trial farmacologici, studi con dispositivi
medici e studi osservazionali
Dipartimento di Scienze Neuroriabilitative, Auditorium IV Piano – Casa di Cura del Policlinico,
Via Dezza, n. 48 – Milano, 25 Giugno 2015

Relatore a congresso e convegno internazionale e nazionale

- 1) 2011 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA) – 2011
09-13 Maggio 2011 – International Conference Center, Shanghai, Cina
- 2) IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS) - 2012; 07-12
Ottobre 2012 – Vilamoura, Algarve, Portogallo
- 3) IEEE Haptics Symposium (HAPTICS) – 2014
23-26 Febbraio 2014 – Houston, Texas, Stati Uniti d’America
- 4) 2014 International Joint Conference on Neural Networks (IJCNN)
06-11 Luglio 2014 – International Convention Center – Pechino, Cina
- 5) Eurohaptics 2014
24-26 Giugno 2014 – Ecole Nationale Supérieure d’Architecture de Versailles – Versailles,
Francia
- 6) Eurohaptics 2016
4 -7 Luglio 2016 – Imperial College London, Londra, Regno Unito
- 7) 8th International Conference on Applied Human Factors and Ergonomics (AHFE 2017) and
the Affiliated Conferences
17-21 Luglio, 2017– Los Angeles, California, Stati Uniti D’America
- 8) 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-
MAN 2017
28 Agosto - 01 Settembre, 2017– Lisbona, Portogallo
- 9) 2018 International Joint Conference on Neural Networks (IJCNN 2018)
8-13 Luglio 2018 - Rio de Janeiro, Brasile
- 10) 9th International Conference on Applied Human Factors and Ergonomics (AHFE 2018) and
the Affiliated Conferences
21-25 Luglio, 2018– Orlando, Florida, Stati Uniti D’America

**Cura e organizzazione di
mostre ed eventi scientifici**

- 11) 2019 World Haptics Conference
9-12 Luglio 2019 – Tokyo (Giappone)
- 1) Publicity/media and website co-chair, Eurohaptics 2018 – 13-16 Giugno 2018, Pisa (Italy) - (International conference)
- 2) Finance chair, Eurohaptics 2018 – 13-16 Giugno 2018, Pisa (Italy) - (International conference)
- 3) Local arrangements co-chair, Eurohaptics 2018 – 13-16 Giugno 2018, Pisa (Italy) - (International conference)
- 4) Publicity co-chair, World Haptics 2019 – 9-12 Luglio 2019, Tokyo, Giappone- (international conference)
- 5) Board member, “DHM: 9TH International Conference on Digital Human Modeling and Applications in Health, Safety, Ergonomics And Risk Management” affiliata alla 20th International Conference on Human-Computer Interaction (HCI International 2018) – 15-20 Luglio 2018, Las Vegas (USA) – (international conference)
- 6) Program Committee Member (Haptic Technology) Eurohaptics 2018 – 13-16 Giugno 2018, Pisa (Italy) - (International conference)
- 7) Workshop and Finance Committee co-chair, Human-Machine Interaction Summer School (HMISS 2017) – 18-23 Settembre 2017, Maratea (Italy) – (International Summer School)
- 8) Management member, Human-Machine Interaction Summer School (HMISS 2015) – 14-18 Settembre 2017, Monopoli (Italy) – (International Summer School)

Il sottoscritto, ai sensi del GDPR (Regolamento UE 2016/679), dà il consenso al trattamento dei propri dati per l'esecuzione di tutte le operazioni connesse all'espletamento della procedura, all'eventuale stipula del contratto e ai fini statistici.

Le dichiarazioni rese nel presente curriculum sono da ritenersi rilasciate ai sensi degli artt. 46 e 47 del D.P.R. 445/2000.

Lucca, 03 Agosto 2022

Firma


