

INFORMAZIONI PERSONALI

Antonio Giannitrapani



📍 Via Roma, 56 – 53100 Siena (Italy)

☎ +39 0577 235964

✉ giannitrapani@dii.unisi.it

🌐 <https://www3.diism.unisi.it/~anto>

Genere Maschile | *Nazionalità* Italiana

| Impresa | Università | Ente di Ricerca |
|--|---|---|
| <input type="checkbox"/> Management Level | <input type="checkbox"/> Professore Ordinario | <input type="checkbox"/> Research Director and 1st level Technologist / First Researcher and 2nd level Technologist |
| <input type="checkbox"/> Mid-Management Level | <input checked="" type="checkbox"/> Professore Associato | <input type="checkbox"/> Level III Researcher and Technologist |
| <input type="checkbox"/> Employee / worker level | <input type="checkbox"/> Ricercatore | <input type="checkbox"/> Researcher and Technologist of IV, V, VI and VII level / Technical collaborator |

ESPERIENZE LAVORATIVE

- 2021 – date

Professore Associato del SSD ING-INF/04 - Automatica
 Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione e Scienze Matematiche – Università di Siena - Italia

■ Titolare dei corsi: *“Data Analysis”*, *“Dynamic Programming and Reinforcement Learning”*, *“Decision Analysis”* (in Inglese), *“Probabilità e Statistica”* (in Italiano)
- 2005 – 2021

Ricercatore del SSD ING-INF/04 - Automatica
 Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione – Università di Siena - Italia

■ Titolare dei corsi: *“Data and Decision Analysis”* (in Inglese), *“Robotica”* (in Italiano)
- 2004 – 2005

Assegnista di Ricerca del SSD ING-INF/04 - Automatica
 Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione – Università di Siena - Italia

■ Esercitatore per il corso *“Identificazione e Analisi dei dati”* (in Italiano)

FORMAZIONE

- 2000 – 2004

PhD in Ingegneria dell'Informazione
 Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione – Università di Siena - Italia

■ Titolo della tesi: *“A set-theoretic framework for simultaneous localization and map building”*
- 1993 – 2000

Laurea in Ingegneria Informatica
 Facoltà di Ingegneria – Università di Siena - Italia

■ Titolo della tesi: *“Tecniche di localizzazione per la navigazione autonoma di robot mobili”*

ALTRE COMPETENZE

- Lingua madre Italiano
- Altre lingue Inglese
- Competenze digitali Linguaggi di programmazione conosciuti: Python, C, C++, Matlab, R

ALTRE INFORMAZIONI

| | |
|---|---|
| Tematiche di ricerca | <ul style="list-style-type: none"> • Sistemi multi-agente • Navigazione autonoma di robot mobili • Smart grid • Applicazioni aerospaziali |
| Progetti di ricerca europei | <ul style="list-style-type: none"> • Horizon 2020 - Societal Challenge 1 (DG CONNECT/H, grant agreement No 643644), "A Cyberphysical social NeTwOrk using robot friends (ACANTO)" (2015-2018) • FP7-ICT-2011-7-288917 - STREP Collaborative European Project, "Devices for Assisted Living (DALi)" (2011-2013) • FP7- ENERGY-2007-1-RTD-207643 - IP Collaborative European Project, "Active Distribution network with full integration of Demand and distributed energy RESourceS (ADDRESS)" (2007-2011) |
| Progetti di ricerca nazionali | <ul style="list-style-type: none"> • MIUR - PRIN 2017, "Monitoring and Control Underpinning the Energy-Aware Factory of the Future: Novel Methodologies and Industrial Validation" (2019-2023) • Tuscany Region - POR-FESR 2014-2020, "Cloud Integrated Data Collection and Business Intelligence Platform (CIDCABIP)" (2017-2020, PI of the local research unit) • MIUR - PRIN 2005, "Algorithms for localization, map building and path planning for multi-robot systems" (2006-2007, in Italian) • MIUR - Progetto Giovani Ricercatori 2001, "Localization and mapping for the autonomous navigation of mobile robots" (2001, PI, in Italian) |
| Indicatori bibliometrici (20/3/2023) | <ul style="list-style-type: none"> • Citazioni: 1559 (Scopus), 2286 (Google Scholar) • H-index: 20 (Scopus), 25 (Google Scholar) |
| Pubblicazioni selezionate | <ul style="list-style-type: none"> • Francesco Farina, Andrea Garulli, Antonio Giannitrapani (2022). An interpolatory algorithm for distributed set membership estimation in asynchronous networks. <i>IEEE Transactions on Automatic Control</i>, 67(10):5464-5470. • F. Farina, S. Melacci, A. Garulli, A. Giannitrapani (2020). Asynchronous distributed learning from constraints. <i>IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems</i>, 31(10):4367-4373. • T. Lisini Baldi, F. Farina, A. Garulli, A. Giannitrapani, D. Prattichizzo (2020). Upper body pose estimation using wearable inertial sensors and multiplicative Kalman filter. <i>IEEE Sensors Journal</i>, 20(1):492-500. • F. Farina, A. Garulli, A. Giannitrapani, G. Notarstefano (2019). A distributed asynchronous method of multipliers for constrained nonconvex optimization. <i>Automatica</i>, 103:243-253. • F. Farina, A. Garulli, A. Giannitrapani (2019). Distributed interpolatory algorithms for set membership estimation. <i>IEEE Transactions on Automatic Control</i>, 64(9):3817-3822. • F. Farina, D. Fontanelli, A. Garulli, A. Giannitrapani, D. Prattichizzo (2017). Walking ahead: The Headed Social Force Model. <i>PLoS One</i>, 12(1): e016973. • L. Palopoli, A. Argyros, J. Birchbauer, A. Colombo, D. Fontanelli, A. Legay, A. Garulli, A. Giannitrapani, D. Macii, F. Moro, P. Nazemzadeh, P. Padeleris, R. Passerone, G. Poier, D. Prattichizzo, T. Rizano, L. Rizzon, S. Scheggi, S. Sedwards (2015). Navigation assistance and guidance of older adults across complex public spaces: the DALi approach. <i>Intelligent Service Robotics</i>, 8(2):77-92. • D. Benedettelli, A. Garulli, A. Giannitrapani (2012). Cooperative SLAM using M-Space representation of linear features. <i>Robotics and Autonomous Systems</i>, 60(10):1267-1278. • N. Ceccarelli, M. Di Marco, A. Garulli, A. Giannitrapani, A. Vicino (2011). Path planning with uncertainty: A set membership approach. <i>International Journal of Adaptive Control and Signal Processing</i>, 25(3):273-287. • D. Benedettelli, N. Ceccarelli, A. Garulli, A. Giannitrapani (2010). Experimental validation of collective circular motion for nonholonomic multi-vehicle systems. <i>Robotics and Autonomous Systems</i>, 58(8):1028-1036. • N. Ceccarelli, M. Di Marco, A. Garulli, A. Giannitrapani (2008). Collective circular motion of multi-vehicle systems. <i>Automatica</i>, 44(12):3025-3035. • M. Di Marco, A. Garulli, A. Giannitrapani, A. Vicino (2003). Simultaneous localization and map building for a team of cooperating robots: A set membership approach. <i>IEEE Transactions on Robotics and Automation</i>, 19(2):238-249. |