

## Curriculum vitae di Giovanni Ulivi

Il prof. Giovanni Ulivi è nato a Roma il 20.11.50 ed ha conseguito la Laurea in Ingegneria Elettronica il 24.5.74.

Ha sostenuto l'esame di stato nella primavera del 1976 ed ha seguito il Corso di Specializzazione in Ingegneria dei Sistemi di Controllo e Calcolo Automatici nel 1977.

Dal 23.9.74 al 15.1.76 ha prestato il servizio militare come sottotenente del genio aeronautico continuando a frequentare l'Istituto di Automatica nell'ambito del contratto di ricerca esistente con le F.S.

Dal 16.1.76 al 31.6.76 ha lavorato presso la ditta Contraves come progettista, interessandosi a tecniche impulsive di potenza nel campo dei trasmettitori radar.

Dal 1.7.76 al 31.7.81 ha usufruito di un assegno biennale di formazione scientifica e didattica presso l'Istituto di Automatica dell'Università di Roma.

Dal 1976 inizia lo studio e la sperimentazione sugli azionamenti e sui convertitori di potenza.

Nel 1980 comincia ad interessarsi alla realizzazione di dispositivi di controllo con microcalcolatori.

Dichiarato idoneo al giudizio per ricercatori confermati ha preso servizio presso lo stesso Istituto, attualmente Dipartimento di Informatica e Sistemistica (DIS), il 1.8.81 ed ha optato per il tempo pieno.

Nel 1986, inizia l'attività di ricerca e sperimentazione nel campo della robotica.

Nel 1990, avvia gli studi sulla logica fuzzy e la ricerca sui robot mobili.

Nel novembre 1992, vince il concorso a posti di professore associato per il raggruppamento I24 ed è stato chiamato a tenere il corso di Elementi di Automatica, presso la Facoltà di Ingegneria della nuova Università di Roma TRE, dove è afferito prima al Dipartimento di Meccanica e Automatica (DMA) e successivamente al Dipartimento di Informatica e Automazione (DIA), attualmente sezione del Dipartimento di Ingegneria.

Inizia attività di ricerca rivolte alle tecniche di localizzazione basate sul filtro di Kalman e allo sviluppo di architetture di calcolo in tempo reale per il controllo, entrambe con sperimentazioni nell'area della robotica mobile.

Nel Novembre 1999, è stato dichiarato idoneo nella valutazione comparativa indetta dall'Università di Pisa per posti di professore ordinario per il raggruppamento K04X Automatica ed è stato chiamato il 16 Giugno 2000 dalla Facoltà di Ingegneria dell'Università Roma TRE, afferendo al Dip. di Informatica e Automazione.

Da 2002 a 2004 è coordinatore del progetto CampusOne per l'Università di Roma Tre.

Nell'Ottobre 2004 è eletto Direttore del Dipartimento di Informatica e Automazione che ha retto fino al suo confluire nel Dipartimento di Ingegneria (gennaio 2013). Dal Settembre 2013 è coordinatore della Sezione di Informatica e Automazione dello stesso Dipartimento.

Nel 2004 inizia ad interessarsi a problemi di apprendimento statistico per l'efficacia dei farmaci nel trattamento dell'AIDS, nell'area della bioinformatica.

Attualmente la sua ricerca è incentrata sugli sciami robotici autonomi.

Dal 2006 al 2007 è stato Coordinatore del Master "Progettisti di Sistemi Informatici".

Attualmente insegna "Fondamenti di Automatica" (9 crediti), "Misure e Strumentazione per l'Automazione" (6 crediti), "Controllo Fuzzy" (6 crediti) nei corsi di laurea e di laurea specialistica. Partecipa al locale Corso di Dottorato.

Nel 2002 ha organizzato il corso della Scuola di dottorato CIRA su "Robotica Mobile" (in collaborazione con il prof. Pino Conte di Ancona) che si è tenuta a Bertinoro.

Ha pubblicato oltre 100 articoli nei settori dei controlli automatici, della robotica e della sensor fusion.

E' stato membro del Comitato Centrale Metrico del Ministero delle Attività Produttive.

E' membro dei Technical Committees IFAC (International Federation for Automatic Control) per la Robotica, per i Veicoli Autonomi e per la Strumentazione ed ha partecipato all'organizzazione di diversi eventi dell'IFAC, tra i quali due World Congress (S. Francisco, 1996 e Pechino, 1999).

E' stato responsabile locale della rete di eccellenza CEE ERUDIT (Open Network of Excellence for Uncertainty Modeling and Fuzzy Technology), in precedenza è stato membro del gruppo di lavoro CEE FALCON (Fuzzy Algorithms for Control).

E' stato ed è titolare di fondi di ricerca del MURST, del CNR (Progetto Finalizzato Robotica), dell'ENEA (Progetto Antartide, Robotica per Ambienti Estremi) dell'ASI, in qualità di responsabile delle Unità Operative del DIS e del DIA e della CEE.

Ulteriori informazioni in <http://ulivi.dia.uniroma3.it/>

### Elenco delle pubblicazioni

Per un elenco aggiornato, vedere su

[http://scholar.google.it/scholar?hl=it&as\\_sdt=0,5&q=%22giovanni+ulivi%22&scisbd=1](http://scholar.google.it/scholar?hl=it&as_sdt=0,5&q=%22giovanni+ulivi%22&scisbd=1)

Le più recenti a Giugno 2013 sono

A swarm aggregation algorithm based on local Interaction with actuator saturations and integrated obstacle avoidance; A Leccese, A Gasparri, A Priolo, G Oriolo, G Ulivi; accepted for presentation at 2013 IEEE International Conference on Robotics; 2013

A swarm aggregation algorithm based on local interaction for multi-robot systems with actuator saturations; A Gasparri, G Oriolo, A Priolo, G Ulivi; Intelligent Robots and Systems (IROS), 2012 IEEE/RSJ International; 2012

A swarm aggregation algorithm for multi-robot systems based on local interaction; A Gasparri, A Priolo, G Ulivi; Control Applications (CCA), 2012 IEEE International Conference on, 1497-1502; 2012

Characterization of de novo assemblies of quasispecies from next-generation sequencing via complex network modeling; MCF Prosperi, S Meloni, I Fanti, S Panzieri, G Ulivi, M Salemi; Scientific Research and Essays 7 (33), 2997-3009; 2012

Adding and removing nodes in consensus; G Oliva, S Panzieri, A Priolo, G Ulivi; Control & Automation (MED), 2012 20th Mediterranean Conference on, 1031-1036; 2012

Consensus-based decentralized supervision of Petri nets; A Gasparri, D Di Paola, A Giua, G Ulivi, D Naso; Decision and Control and European Control Conference (CDC-ECC), 2011

An experimental validation of a low-cost indoor relative position localizing system for mobile robotic networks; A Milano, A Priolo, A Gasparri, M Di Rocco, G Ulivi; 19th Mediterranean Conference on Control & Automation (MED), 2011, 169-174; 2011

Distributed data aggregation via networked transferable belief model over a graph; F Fiorini, A Gasparri, M Di Rocco, G Ulivi; Robotics and Automation (ICRA), 2011 IEEE International Conference on, 5730-5736; 2011

Decentralized task sequencing and multiple mission control for heterogeneous robotic networks; D Di Paola, A Gasparri, D Naso, G Ulivi, FL Lewis; Robotics and Automation (ICRA), 2011 IEEE International Conference on, 4467-4473; 2011

Combinatorial analysis and algorithms for quasispecies reconstruction using next-generation sequencing; M Prosperi, L Prosperi, A Bruxelles, I Abbate, G Rozera, D Vincenti, M ...; BMC bioinformatics 12 (1), 2011

SAETTA: A Small and Cheap Mobile Unit to Test Multirobot Algorithms  
M Di Rocco, F La Gala, G Ulivi; IEEE RAM; 2011

A distributed transferable belief model for collaborative topological map-building in multi-robot systems; C Carletti, M Di Rocco, A Gasparri, G Ulivi; Intelligent Robots and Systems (IROS), 2010 IEEE/RSJ International; 2010

A distributed Transferable Belief Model for collaborative topological map-building in Multi-Robot Systems; C Carletti, M Di Rocco, A Gasparri, G Ulivi; Intelligent Robots and Systems (IROS), 2010 IEEE/RSJ International ... 2010

An efficient implementation of a particle filter for localization using compass data; M Di Rocco, G Ulivi; Intelligent Autonomous Vehicles 7 (1), 217-222; 2010

A RSSI-based technique for inter-distance computation in Multi-Robot Systems; C Filoramo, A Gasparri, F Pascucci, A Priolo, G Ulivi; Control & Automation (MED), 2010 18th Mediterranean Conference on, 957-962; 2010

Decentralized stabilization of heterogeneous linear multi-agent systems; M Franceschelli, A Gasparri, A Giua, G Ulivi; Robotics and Automation (ICRA), 2010 IEEE International Conference on, 3556-3561; 2010