

AVELLINO – Prosegue il “Corso avanzato per l’avvio all’istruzione superiore, alla ricerca e alle professioni”, rivolto ai migliori studenti del penultimo anno degli Istituti superiori di Avellino e provincia sul tema “Robotica tra presente e futuro”.

Venerdì 5 aprile, a partire dalle ore 15.00, gli studenti selezionati avranno l’opportunità di ascoltare e confrontarsi con Nicola Vitiello, professore associato presso l’Istituto di BioRobotica della Scuola Superiore Sant’Anna di Pisa, dove guida il laboratorio di robotica indossabile, che interverrà su “La robotica indossabile” e con Alberto Mazzoni, Assistant Professor presso l’Istituto di BioRobotica della Scuola Superiore Sant’Anna di Pisa, dove guida il laboratorio di neuroingegneria computazionale, che relazionerà su “Neuroscienze e Robotica”.

I relatori di venerdì 5 aprile

Nicola Vitiello è professore associato presso l’Istituto di BioRobotica della Scuola Superiore Sant’Anna di Pisa, dove guida il laboratorio di robotica indossabile. È co-autore di più di 70 articoli su rivista indicizzate ISI/Scopus ed è co-inventore di più di 20 brevetti/domande di brevetto. È stato coinvolto nel progetto EU FP7 CA-Robocom come Segretario scientifico ed è stato coordinatore del progetto EU FP7 CYBERLEGs. Attualmente è il coordinatore scientifico del progetto H2020-ICT-CYBERLEGs Plus Plus, del progetto MOTU finanziato da INAIL ed è partner del progetto H2020-FoF-HUMAN. È co-fondatore, membro del consiglio di amministrazione e advisor di IUVO Srl, un’azienda spin-off della Scuola Sant’Anna.

ALBERTO MAZZONI è Assistant Professor presso l’Istituto di BioRobotica della Scuola Superiore Sant’Anna di Pisa, dove guida il laboratorio di neuroingegneria computazionale. È docente presso il corso di Ingegneria Bionica dell’Università di Pisa. Ha conseguito la laurea

cum laude in Fisica Teorica presso l'Università di Pisa e il dottorato in Neuroscienze presso la Scuola Superiore di Studi Avanzati di Trieste. È stato Visiting Student dell'Università della California – San Diego. Ha lavorato a modelli di reti neurali tra la Fondazione per l'Interscambio Scientifico di Torino e l'Università Paris V. Si è occupato di analisi dell'informazione dei segnali neurali per lo sviluppo di interfacce uomo-macchina presso l'Istituto Italiano di Tecnologia. I suoi principali interessi di ricerca al momento sono l'analisi e la simulazione in silico di sistemi neurali per lo sviluppo di neuromodulatori a circuito chiuso: dalle neuroprotesi per gli amputati alla stimolazione cerebrale profonda per i disturbi motori, dall'elettroceutica metabolica alle terapie anti-tumorali basate sull'attività neurale. Oltre all'attività di ricerca si dedica alla comunicazione e alla divulgazione scientifica.

Aggiornamento dell'aprile 2019, ore 14.15 – Si conclude domani, venerdì 12 aprile, il "Corso avanzato per l'avvio all'istruzione superiore, alla ricerca e alle professioni", rivolto ai migliori studenti del penultimo anno degli istituti superiori di Avellino e provincia sul tema "Robotica tra presente e futuro". A partire dalle ore 15.00 gli studenti selezionati avranno l'opportunità di ascoltare e confrontarsi con Maurizio Ferrarin, che interverrà su "Analisi del movimento e robotica" e con Daniele Pucci, che relazionerà su "La robotica umanoide".

I relatori di venerdì 12 aprile

MAURIZIO FERRARIN si è laureato in Ingegneria Elettronica al Politecnico di Milano nel 1989 e ha conseguito il dottorato di ricerca in Bioingegneria nel 1993 presso la stessa università. È stato borsista presso il Dipartimento di Bioingegneria del Politecnico di Milano e poi ricercatore presso il Centro di Bioingegneria della Fondazione Don Carlo Gnocchi e del Politecnico di Milano. Dal 2018 è responsabile del Polo Tecnologico e della Linea di Ricerca su "Tecnologie per la riabilitazione e l'integrazione sociale" dell'IRCCS Santa Maria Nascente della Fondazione Don Carlo Gnocchi di Milano. Dal 1997 al 2003 è stato docente di Biomeccanica della Riabilitazione al Politecnico di Milano e dal 2003 è docente di Bioingegneria Elettronica e Informatica all'Università di Milano, Facoltà di Medicina. Nel 2017 ha conseguito l'abilitazione universitaria a professore di prima fascia in Bioingegneria. I suoi interessi di ricerca riguardano l'analisi strumentale del movimento e la gait analysis, il controllo motorio e il coordinamento visuo-motorio, la robotica riabilitativa, la Stimolazione Elettrica Funzionale (FES) per il recupero del movimento e l'ergonomia. Su questi temi ha coordinato diversi progetti nazionali (Ministero della Salute, Telethon, Regione Lombardia, INAIL) e internazionali. Ha pubblicato più di 100 full paper su riviste impattate (Impact factor totale: 219, H-index: 26 (Scopus), 36 (Google Scholar)). Ha curato la pubblicazione di due libri nell'ambito delle neuroprotesi e del recupero del cammino in paraplegia. Ha depositato 4 brevetti nell'ambito della FES per la riabilitazione di pazienti con lesioni del SNC. È socio della International Functional Electrical Stimulation Society (IFESS), socio senior della IEEE-Engineering in Medicine & Biology Society e socio fondatore della Società Italiana di Analisi del Movimento in Clinica (SIAMOC). È stato membro del

Consiglio Direttivo della IFESS e della SIAMOC e, dal 2017, è presidente della SIAMOC. È membro del Gruppo di Lavoro "Innovative technologies for health in aging" del Comitato congiunto Italia-USA per la Cooperazione su Scienza e Tecnologia

Ha lavorato come valutatore esperto per la Commissione Europea e per altri enti nazionali e internazionali. È membro dell'Editorial Board del *Journal of Engineering in Medicine* e di *Frontie rs in Neurology*
ed è reviewer per diverse riviste internazionali.

DANIELE PUCCI è il responsabile della linea di ricerca Dynamic Interaction Control (DIC) dell'Istituto Italiano di Tecnologia (IIT). Nel 2009, Daniele Pucci si laurea in ingegneria dei sistemi di controllo con lode ed eccellenza accademica presso la "Sapienza", Università di Roma. Nel 2013, prepara ed ottiene un PhD dall'Università di Nizza lavorando sul controllo della dinamica del volo di robot aerei. Dal 2013 al 2017, è stato postdoc presso l'IIT lavorando nel quadro definito dal progetto europeo CoDyCo. Da settembre 2017 coordina il DIC lab presso l'IIT ed è responsabile delle direzioni scientifiche del progetto europeo AnDy. La ricerca di Daniele Pucci si svolge nel campo del controllo dei robot umanoidi, con particolare riferimento al controllo della locomozione ed interazione fra robot ed essere umano.