

Lucia Pallottino

Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione
 Centro di Ricerca "E. Piaggio",
 Università di Pisa
 tel. (+39) 050-2217057 fax. (+39) 050-2217051
 lucia.pallottino@unipi.it

Dati Personali :

Nascita: 1974
Nazionalità: Italiana
Indirizzo ufficio: Centro "E. Piaggio"
 Largo L. Lazzarino 1, 56100, Pisa, Italia

Ruolo :

Professoressa Associata in Automatica (ING-INF04) dal 01 Maggio 2015 presso l'Università di Pisa.

Carriera Universitaria :

- **Ricercatrice** in Automatica (ING-INF04) dal 20 Dicembre 2007 al 30 Aprile 2015 presso l'Università di Pisa.
- **Assegnista di ricerca** su "Tecniche di ottimizzazione applicata alla manipolazione e al controllo di sistemi dinamici ibridi" presso il Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione della Università di Pisa, Luglio 2002-Luglio 2006.

Studi :

- **Diploma di maturità scientifica** conseguito con la votazione di 60/60 presso il Liceo Scientifico "Filippo Buonarroti" di Pisa nel 1992.
- **Laurea in Matematica**, indirizzo applicativo - Analisi Numerica - conseguita il 23 Aprile 1998 con la votazione di 109/110 presso l'Università degli Studi di Pisa. Tesi di Laurea svolta sotto la supervisione del Prof. Dario A. Bini (dal titolo "Il metodo di Weyl per l'approssimazione degli zeri di polinomi: analisi numerica e implementazione").
- **Dottorato di Ricerca** in Robotica e Automazione Industriale presso il Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione dell'Università di Pisa dal novembre 1998 al 19 gennaio 2002. Tesi di Dottorato svolta sotto la supervisione Prof. A. Bicchi presso il Centro Interdipartimentale di Ricerca "E. Piaggio", dal titolo: "Aircraft Conflict Resolution in "FREE FLIGHT" Air Traffic Management Systems: Models and Optimal Solutions".

Attività di ricerca e post-dottorato all'estero :

- **Visiting Research Scientist** presso il Laboratory for Information and Decision Systems (Prof. E. Feron), del Massachusetts Institute of Technology (MIT), Cambridge, Massachusetts, USA, dal 15/9/2000 al 30/6/2001.
- **Visiting Researcher** presso il Mechanical and Aerospace Engineering Department (Prof. E. Frazzoli), della University of California at Los Angeles, Los Angeles, California, USA, dal 01/11/2004 al 31/12/2004.

Esperienze lavorative con enti privati :

Stagista presso CSELT (Centro Studi e Laboratori Telecomunicazioni) di Telecom Italia a Torino; dal giugno 1998 al gennaio 1999. L'attività di ricerca e sviluppo è stata svolta presso l'unità di "Intelligenza Artificiale", e ha riguardato lo studio di problemi di Text Mining, Knowledge Management e Information Retrieval, per la classificazione e la categorizzazione di testi tramite reti Bayesiane, e l'uso di strumenti come Fulcrum, GrapeVine e Autonomy.

Contratti con l'Università :

- Contratto di Collaborazione Coordinata e Continuativa con il Centro Interdipartimentale di Ricerca "E. Piaggio" dal 26/10/2006 al 28/02/2007 per lo "Studio e sviluppo di strategie per il controllo ibrido di sistemi multi agente".
- Contratto per Prestazione Occasionale con il Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione dal 24/07/2006 al 24/09/2006 per lo "Studio di tecniche decentralizzate, sicure e scalabili, per la risoluzione dei conflitti nella gestione del traffico dei velivoli".
- Contratto di collaborazione per ricerca per Collaborazione Coordinata e Continuativa con il Centro Interdipartimentale di Ricerca "E. Piaggio" della Università di Pisa, dal 10/06/2002 al 10/07/2002 per lo "sviluppo di metodi e strategie per il controllo decentralizzato per la pianificazione del moto per squadre di agenti cooperanti".
- Contratto per Prestazione Occasionale con il Centro Interdipartimentale di Ricerca "E. Piaggio" della Università di Pisa, dal 01/02/2002 al 01/05/2002 per lo "sviluppo di metodi e algoritmi per la simulazione in tempo reale di sistemi robotici".
- Contratto di collaborazione per ricerca per Collaborazione Coordinata e Continuativa con il Centro Interdipartimentale di Ricerca "E. Piaggio" della Università di Pisa, dal 08/10/2001 al 31/12/2001 per lo "scrittura di software per la pianificazione decentralizzata del moto di agenti mobili multipli".
- Contratto per Collaborazione Coordinata e Continuativa con il Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione della Università di Pisa, dal 29/11/2000 al 29/01/2001 per lo "sviluppo di software per la gestione decentralizzata di problemi di traffico tra veicoli autonomi".

Attività Didattica :

- Docente Titolare del modulo di Sistemi Robotici Distribuiti del corso di Robotica, per il corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione dell'Università di Pisa, *a.a. 2011-2019*
- Docente Titolare del modulo di Teoria dei Sistemi del corso di Teoria dei Sistemi e del Controllo, per il corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione dell'Università di Pisa, *a.a. 2016-2019*
- Co-Docente del corso di Modellistica e Simulazione di Processi Produttivi Discreti, per il corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Gestionale e il corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione dell'Università di Pisa, *a.a. 2018-2019*
- Co-Docente del corso di Controlli Automatici, per il corso di Laurea Triennale in Ingegneria Gestionale dell'Università di Pisa, *a.a. 2016-2019*
- Docente Titolare del corso di Teoria dei Sistemi, per il corso di Laurea Triennale in Ingegneria dell'Energia dell'Università di Pisa, *a.a. 2015-2016*
- Docente Titolare del corso di Fondamenti di Automatica, per il corso di Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica dell'Università di Pisa, *a.a. 2015-2016*
- Didattica integrativa di 40 ore del corso di Controllo dei Processi, per il corso di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione dell'Università di Pisa, *a.a. 2009-2010*
- Docente titolare del corso di Teoria dei Sistemi, per il corso di Laurea Specialistica in Ingegneria Gestionale e per il corso di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione dell'Università di Pisa, *a.a. 2008-2009 e 2009-2010*
- Docente a contratto per il corso di Controlli Automatici, per il Corso di Laurea in Ingegneria Gestionale dell'Università di Pisa, anno accademico 2006-2007, con contratto con la Facoltà di Ingegneria dal 26/02/2007 al 26/05/2007;

- Docente a contratto per il corso di Sistemi ad Eventi Discreti, per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria Informatica e di Laurea in Ingegneria Gestionale dell'Università di Siena, anno accademico 2006-2007, con contratto con l'Università di Siena dal 26/10/2006 al 02/12/2006;
- Supporto alla Didattica del corso di Regolazione e Controllo dei Sistemi Meccanici per il Corso di Laurea in Ingegneria Meccanica, anno accademico 2003-2004, con contratto con la Facoltà di Ingegneria dal 27/10/2003 al 20/12/2003;
- Supporto alla Didattica del corso di Controlli Automatici e Sistemi per l'Automazione, per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria Meccanica, anno accademico 2003-2004, con contratto con la Facoltà di Ingegneria dal 27/10/2003 al 20/12/2003;
- Supporto alla Didattica del corso di Regolazione e Controllo dei Sistemi Meccanici per il Corso di Laurea in Ingegneria Meccanica, anno accademico 2002-2003, con contratto con la Facoltà di Ingegneria dal 18/10/2002 al 24/05/2003;
- Supporto alla Didattica del corso di Controlli Automatici e Sistemi per l'Automazione, per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria Meccanica, anno accademico 2002-2003, con contratto con la Facoltà di Ingegneria dal 18/10/2002 al 24/05/2003;
- Membro delle commissioni di esame e cultore della materia per i corsi del raggruppamento K04X dell'Università di Pisa, per gli anni accademici 1999-2000, 2000-2001 e 2001-2002.
- Supporto alla Didattica del corso di Metodi Matematici per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria per l'Automazione, anno accademico 2003-2004, con contratto con la Facoltà di Ingegneria dal 27/10/2003 al 20/12/2003;

Progetti di Ricerca :

- Progetti Europei:
 - ILIAD: Intra-Logistics with Integrated Automatic Deployment: safe and scalable fleets in shared spaces (ILIAD, H2020-ICT 732737, Start: January 2017, Duration: 48 months). Ruolo: **Principal Investigator**,
 - WALKMAN: Whole-body Adaptive Locomotion and Manipulation (WALKMAN, FP7-ICT 611832, Ruolo: WP Leader <http://www.walk-man.eu>, Start: September 2013, Duration: 48 months) Ruolo: **WP Leader**
 - HYCON2- Highly-Complex and Networked Control Systems (HYCON2 NOE ICT-257462, <http://www.hycon2.eu/> Start: September 1st, 2010, Duration:48 months).
 - PLATform for the deployment and operation of heterogeneous NETworked cooperating objects (PLANET ICT-2009-2130, <http://www.planet-ict.eu/> Start: October 1st, 2010, Duration: 48 months).
 - Control of Heterogeneous Automation Systems: Technologies for scalability, reconfigurability and security (CHAT, n. 224428, <http://www.ict-chat.eu/>, Start: September 1st, 2008, Duration: 36 months).
 - Cooperating Objects NETwork of excellence (CONET NOE INFSO-ICT-224053, <http://www.cooperating-objects.eu/> Start: June 1st, 2008, Duration: 48 months)
 - HYbrid CONTrol: Taming Heterogeneity and Complexity of Networked Embedded Systems (HYCON NOE 511368, <http://www.ist-hycon.org>, Start: September 1st, 2004, Duration: 48 months).
 - Reconfigurable Ubiquitous Networked Embedded Systems (RUNES, IST-004536, <http://www.ist-runes.org/>, Start: September 1st, 2004, Duration: 32 months).
 - Real-Time Embedded Control of Mobile Systems with Distributed Sensing (RECSYS IST-2001-32515, <http://www.recsys.org>, Start: September 1st, 2002, Duration: 36 months).
- Progetti Ministeriali:
 - RAMSETE Sistemi e Componenti per la Robotica Antropica e la Locomozione 1999-2000 (<http://www-lar.deis.unibo.it/ramsete/>): partecipazione al gruppo di ricerca, partecipazione

e presentazione dei risultati di ricerca alle riunioni annuali di progetto, contributo nella scrittura delle relazioni annuali.

- MISTRAL: Metodologie e Integrazione di Sottosistemi e Tecnologie per la Robotica Antropica e la Locomozione 2001-2002 (<http://www-lar.deis.unibo.it/mistral/index.html>): partecipazione al gruppo di ricerca, partecipazione e presentazione dei risultati di ricerca alle riunioni annuali di progetto, contributo alla scrittura delle relazioni annuali.
- Hybrid and Embedded Systems: Controllo dedicato di sistemi dinamici con limitate risorse computazionali e di comunicazione 2003-2004: partecipazione al gruppo di ricerca, partecipazione e presentazione dei risultati di ricerca alle riunioni annuali di progetto, contributo alla scrittura del progetto e delle relazioni annuali.
- FIRB: Risoluzione dei conflitti nel controllo decentralizzato del traffico aereo: strategie di controllo, modelli, soluzioni ottime e strumenti di supporto alle decisioni (RBAU01RY47): partecipazione al gruppo di ricerca, contributo alla scrittura del progetto e delle relazioni annuali.

Attività e Ruoli Istituzionali :

- Vice Direttrice del Centro di Ricerca “E. Piaggio”, Università di Pisa, da Gennaio 2017.
- Responsabile del CrossLab “Advanced Manufacturing”, Dipartimento di Eccellenza, Dipartimento di Ingegneria dell’Informazione da Marzo 2018.
- Membro del Comitato Tecnico Scientifico dell’Istituto Tecnico Industriale Statale di Pisa, da Marzo 2017.
- Membro del Collegio dei Docenti del Dottorato in Ingegneria dell’Informazione, Università di Pisa.
- Membro del Consiglio del Programma di Dottorato in Automatica, Robotica e Bioingegneria della scuola di Dottorato in Ingegneria “Leonardo da Vinci” membro Commissione Didattica nominata dal consiglio.
- Membro commissione paritetica del Dipartimento di Ingegneria dell’Informazione (dal Dicembre 2013 al Dicembre 2016)
- Membro Commissione di Ateneo per l’attribuzione incentivo “una tantum” (Novembre 2013)
- Membro del Consiglio di Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione.
- Membro di Commissioni di Laurea per la Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione.
- Designata come membro esperto della Commissione Esame di Stato della Facoltà di Ingegneria dell’Università di Pisa per l’abilitazione alla professione di Ingegnere (2009, 2012, 2016).
- Membro commissione per selezione Ricercatore Tempo Determinato di tipo A (IMT Lucca 2017, Federico II Napoli 2016).
- Membro commissione per l’esame finale di Dottorato Università di Trento (Aprile 2013 - Tizar Rizano, 2019 Paolo Bevilacqua), KTH Stoccolma (Gennaio 2016 - Meng Guo, Aprile 2017 - Michele Colledanchise), Università di Padova (Marzo 2016, Roberto Bortoletto, Andrea Carron, Lorenzo De Stefani e Marco Todescato), Politecnico di Milano (Febbraio 2018 Basak Sakcak e Matteo Parigi Polverini), Sapienza Università di Roma (Daniele De Simone), Istituto Italiano di Tecnologia, Genova (Febbraio 2019, Olmo Alonso Moreno Franco), Politecnico di Torino (2019 - Daniele Giuseppe Mazzotta, Stefano Trapani), Norwegian University of Science and Technology (24 Aprile 2019 - Mathias Hauan Arbo).

Ruoli e affiliazioni a società scientifiche :

- IEEE Senior Member;
- Membro di IEEE Control Systems Society;
- Membro di IEEE Robotics and Automation Society;
- Chair della sezione Italia di IEEE Robotics and Automation Society (I-RAS) (da Gennaio 2015 a Dicembre 2018).

- Vice-chair della sezione Italia di IEEE Robotics and Automation Society (I-RAS) (da Marzo 2013 a Dicembre 2014).

Premi e riconoscimenti :

- Finalista del premio **“ICRA Best Paper Award on Human-Robot Interaction”** alla conferenza ICRA per l’articolo “Deconfliction of Motion Paths with TrafficIns Inspired Rules in Robot-Robot and Human-Robot Interaction” by F. Celi, L. Wang, L. Pallottino, M. Egerstedt, pubblicato in IEEE Robotics and Automation Letters, vol. 4, no. 2, pp. 2227-2234, 2019.
- Come chair della sezione Italia di IEEE Robotics and Automation Society (I-RAS) ha vinto il premio **“2019 RAS Chapter of the Year Award from the IEEE Robotics and Automation Society (RAS)”**.
- Vincitrice del premio **“IEEE RAS Italian Chapter Young Author Best Paper Award 2009”** per il lavoro: Lucia Pallottino, Vincenzo G. Scordio, Antonio Bicchi, and Emilio Frazzoli, “Decentralized cooperative policy for conflict resolution in multivehicle systems.” pubblicato su IEEE Transactions on Robotics, 23(6):1170–1183, 2007.
- Il lavoro L. Pallottino, E. M. Feron, and A. Bicchi, “Conflict resolution problems for air traffic management systems solved with mixed integer programming,” IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, vol. 3, no. 1, pp. 311, March 2002, risultato tra i **10 migliori lavori del decennio 2000-2009 della rivista IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems**. Comunicato su IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, Vol. 14, No. 3, September 2013.

Plenary e relazioni scientifiche :

- Relatrice ad invito presso l’Università di Modena e Reggio Emilia (14 Novembre 2018) “Distributed approaches for multi mobile robot coordination”.
- Relatrice ad invito IROS Workshop on “Robotics for logistics in warehouses and environments shared with humans”, presentazione su “ Soft robotic solutions for warehouse applications: from bin picking to palletizing”, 5 Ottobre 2018, Madrid, Spagna
- Relatrice ad invito Workshop “Hybrid Dynamical Systems: Optimization, Stability and Applications”, 9-11 Gennaio 2017, Trento.
- Keynote Speaker per “IEEE, 8th International Congress on Ultra Modern Telecommunications and Control Systems”, 19 Ottobre, 2016, Lisbona, Portogallo.
- Relatrice ad invito presso l’Università di Padova (31 Marzo 2016) “The Walk-Man humanoid robot: whole-body loco-manipulation planning and control”.
- Relatrice ad invito all’European Robotics Forum 2014, Rovereto, nei workshop “Cognitive Systems: domain evolution and applications in Civil Robotics” e “Advanced Robotics for Industrial Logistics”.
- Relatrice ad invito presso Dipartimento di Informatica, Università di Pisa (24 Ottobre 2013), “Optimization problems in mobile Robotics”.
- Relatrice ad invito al Workshop “Modelling and Control of Physical Networks” tenutosi presso il Centro di Ricerca Matematica “Ennio De Giorgi”, Scuola Normale Superiore di Pisa, il 6 Aprile 2007.
- EURON Summer School on Internet and Online Robots for Telemanipulation a Benicassim (Spagna) 15-19 Settembre 2003, lezione su Simulazione di Sistemi Robotici complessi per applicazioni in tempo reale e interfacce aptiche.
- Relatrice ad invito all’Università di Brescia, “Risoluzione dei conflitti nei sistemi di controllo del traffico aereo con strategia di Free Flight: modelli e soluzioni ottime”, 25 Giugno 2002;

Eventi di divulgazione per aziende :

- Relatrice ad invito “Making the move to Industry 4.0”, 21 Febbraio 2019, BHGE, Firenze.

- Relatrice ad invito “Robot e Cobot (Robot Collaborativi)”, 15 Novembre, 2018, Camera di commercio della Romagna - Forl-Cesena e Rimini.
- Organizzatrice del Workshop “Co-Bots per l’Industria 4.0 e oltre”, Festival Internazionale della Robotica, 29 Settembre 2018, Pisa.
- Organizzatrice del Workshop “CrossLab Advanced Manufacturing. Robotica e sistemi avanzati per l’Industria 4.0”, 5 Luglio 2018, Pisa.
- Relatrice ad invito Workshop “Industria 4.0, Il punto di vista degli utilizzatori”, 20 Settembre 2017, Polo Tecnologico Magona, Cecina (LI).

Eventi di divulgazione per scuole :

- Progetto Pianeta Galileo 2018, Seminari presso:
 - ISI Garfagnana, Castelnuovo di Garfagnana (LU) (22 Gennaio 2019),
 - IPSAAABI “De Franceschi - A. Pacinotti”, Pistoia (PT) (28 Gennaio 2019),
 - I.I.S. Ferraris-Brunelleschi, Empoli (FI) (6 Febbraio 2019),
 - ISIS F. Enriques, Castelfiorentino (FI) (13 Febbraio 2019),
 - Istituto Tecnico Statale, Pescia (PT) (22 Febbraio 2019),
 - Omnicomprensivo G.Marcelli, Foiano (AR) (1 Marzo 2019),
 - IIS Benvenuto Cellini, Firenze (FI) (21 Marzo 2019),
 - Istituto Tecnico Ferrari, Pescia (PT) (11 Aprile 2019).
- Progetto Pianeta Galileo 2013, Seminario Scuola: ITIS Marconi Pontedera, “Verso una società di Robot: interazione uomo-robot, interazione robot-robot”
- Relatrice per Scuola Della Robotica, evento Raccontare i robot: “La Robotica a Pisa: Lavori in corso, dal sogno alla realtà, dal progetto alla realizzazione”, 14 Maggio 2010, Genova.

Eventi di divulgazione pubblici :

- Organizzatrice del Convegno “L’ICT non roba da donne?”, 9 Novembre 2018, Pisa.
- Relatrice su invito al workshop “Living with Machines Sociopolitical impact of a trans-disciplinary design for robot”, 9 Ottobre 2017, Firenze.
- Relatrice su invito di Frascati Scienza alla Notte Europea dei Ricercatori, 29 Settembre 2017, Cave, Roma.
- Relatrice Evento T-Tour, Internet Festival, “Keep calm and love Robots: Come sopravvivere all’invasione dei robot”, 6 Ottobre 2016, Pisa.
- Relatrice su invito per il Comune di Cascina, “I caffè della scienza: Sempre più scienziate nella ricerca”, 3 Luglio 2015, Cascina (PI).
- Relatrice Evento T-Tour, Internet Festival, “Società di robot: fabbrica intelligente e mobilità urbana” 11 Ottobre 2013, Pisa.

Comitati Organizzativi :

- Registration and finance co-chair for the “29th Mediterranean Conference on Control and Automation”, Italy, 22-25 Giugno 2021.
- Workshops co-chair for the “Robotics: Science and Systems 2019”, Freiburg 22-26 Giugno, 2019.
- Congress co-chair of Control Systems, Automation and Robotics track, 9th IEEE ICUMT 2016, Munich, Germany.
- General Chair “2017 Modelling and simulation for autonomous systems” workshop (MESAS17), Roma, 24-26 Ottobre 2017.
- Membro del comitato organizzatore del Workshop “2014 Modelling and simulation for autonomous systems” (MESAS14), Roma, 5-6 Maggio 2014.

- Congress co-chair of Control Systems, Automation and Robotics track: 6th IEEE ICUMT 2014, St. Petersburg, Russia.
- Co-Chair de CONET2012 Third International Workshop on Networks of Cooperating Objects April 16th, 2012 Beijing, China.
- Co-Organizzatore locale del Convegno Annuale dei Docenti e Ricercatori Italiani in Automatica: Automatica.it, Pisa, 7-9 settembre 2011.

Comitati Editoriali :

- Membro di Comitati Editoriali riviste internazionali (Associate Editor):
 - IEEE Robotics and Automation Letters, (2018- in corso);
 - IEEE Transactions on Robotics, (2013-2017);
 - International Journal of Advanced Robotic Systems, (2013-2015).
- Technical Program Committee Chair:
 - Program Chair of the IEEE Workshop on Environmental, Energy and Structural Monitoring Systems (EESMS), Trento, Italy, July 9-10, 2015.
 - “2016 Modelling and simulation for autonomous systems” workshop (MESAS16), Roma, 15-16 Giugno 2016.
 - “2017 Modelling and simulation for autonomous systems” workshop (MESAS17), Roma, 24-26 Ottobre 2017.
- Membro del Comitato di Programma nelle Conferenze Internazionali:
 - IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2007, 2014, 2018, 2019);
 - IEEE Conference on Robotics and Automation (IEEE-ICRA 2011, 2014, 2015, 2017-2019);
 - Robotics: Science and Systems Conference (RSS 2014, 2015, 2018-Workshops);
 - IEEE Conference on Automation Science and Engineering (IEEE-CASE 2008-2010, 2017-2019);
 - IEEE International Symposium on Multi-robot and Multi-Agent Systems (MRS 2017);
 - IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IEEE-IVS 2010);
 - 19th IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC 2019);
 - 2015 Modelling and simulation for autonomous systems workshop (MESAS15);
 - Intelligent Robotics and Multi-Agent Systems (IRMAS 2015, 2016);
 - International Conference on INnovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA 2014);
 - 1st International Workshop on Robotics Technology Transfer: Innovation from Academia to Industry (RTT 2015);
 - International Workshop on Networks of Cooperating Objects CONET 2010, 2011 e 2013;
 - Autonomous Agents and MultiAgent Systems 2011-2013, ARMS@AAMAS2011, ARMS2012, ARMS2013;
 - 1st International Conference on Intelligent Robotics Automation and Manufacturing 2012 (IRAM2012);
 - CMASA - Cooperative Multi-Agent Systems and Applications track of the ACM Symposium on Applied Computing (SAC 2013, 2015, 2017-2019);
 - Robotica – International Conference on Autonomous Robot Systems (2013-2014);
 - IEEE Conference on Control Applications (CCA 2014, 2015) parte del IEEE Multi-Conference on Systems and Control (MSC), 2014;
 - IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent SysTems and Applications (IEEE INISTA 2014).

- The 8th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems 2006 (DARS06);
- IEEE International Conference on Service Operations and Logistics, and Informatics (IEEE SOLI, 2017)
- Revisore riviste scientifiche internazionali:
 - Automatica;
 - IEEE Transactions on Automatic Control;
 - IEEE Transactions on Robotics;
 - IEEE Robotics and Automation Magazine;
 - IEEE Robotics and Automation Letters;
 - International Journal of Robotics Research;
 - IEEE Transactions on Automation Science and Engineering
 - SIAM Journal On Control and Optimization (SICON);
 - Autonomous Robots (Springer)
 - Robotics and Autonomous Systems (Elsevier);
 - Control Engineering Practice (Elsevier);
 - Operations Research & Decision Theory;
 - IEEE Transaction on Intelligent Transportation Systems;
 - IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics;
 - IEEE Transactions on Control of Network Systems
 - IFAC Journal on Control Engineering Practice;
 - IEEE Transactions on Control System Technology;
 - IEEE Transactions on Industrial Informatics;
 - Journal of Intelligent and Robotic Systems;
 - AIAA Journal of Guidance, Control, and Dynamics;
 - Annals of Operations Research;
 - European Journal of Operational Research;
 - Information Sciences, Elsevier.
- Revisore di un capitolo dell'Handbook of Robotics.
- Revisore di premi per tesi di dottorato per l'European Embedded Control Institute
- Revisore Progetti di Ricerca:
 - Valutatore di proposte di progetti europei, 2018.
 - External Reviewer for the Portuguese Foundation for Science and Technology (FCT) for research projects in the Computer Sciences and Engineering field, 2010.
 - Reviewer for the Natural Sciences and Engineering Research Council of Canada (NSERC) for “Discovery Grant” research projects, 2012.
 - Reviewer for the Fund for Scientific Research (F.R.S.-FNRS), 2013, 2015, 2017, 2019.
- Revisore per conferenze internazionali:
 - Conference on Decision and Control 2003-2004, 2006-2007, 2009, 2011-2015;
 - International Conference on Robotics and Automation 2007-2010, 2012;
 - American Control Conference 2003-2004, 2006, 2009-2013, 2015-2016, 2019;
 - IFAC (International Federation of Automatic Control) World Congress, 2011.
 - IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2009, 2015-2016;
 - European Control Conference 2007, 2013;
 - IEEE Conference on Automation Science and Engineering 2012;
 - IEEE International Conference on Service Operations and Logistics, and Informatics, 2017;

- IEEE International Conference on Unmanned Aircraft Systems, 2015;
- Hybrid Systems Control Conference 2005;
- IEEE Mediterranean Conference on Control and Automation 2005, 2017;
- IEEE Multi-conference on Systems and Control 2011, 2016;
- Intelligent Transportation Systems Council ITSC02;

Interviste e Copertura Mediatica :

- Polo Tecnologico di Navacchio, “#vitadastartupper Ricerca e impresa, mind the gap!”, Gennaio 2019, <https://www.polotecnologico.it/vitadastartupper-ricerca-impresa-mind-the-gap-intervista-lucia->
- Meteoweb, “LICIT non roba da donne? La parit molto lontana”, 9 Novembre 2018, <http://www.meteoweb.eu/2018/11/>
- Aula 40 CNR, “Il mondo dei Robot”, 14 giugno 2018, <http://radioaula40.cnr.it/19-il-mondo-dei-robot/>
- Memex Galileo, Rai Cultura, “Robotica nell’industria”, 23 Marzo 2018 <http://www.raiscuola.rai.it/programma-uni>
- Presentazione a Lions Isola d’Elba, “Viaggio dall’uomo al robot e ritorno”, 24 Marzo 2018 <http://www.tenews.it/giornale/2018/03/25/viaggio-dall-uomo-al-robot-e-ritorno-74277/>
<http://ilvicinato.blogspot.it/2018/03/portoferraio-conferenza-della.html?m=1>
- Ansa Industry 4.0, “UniPisa, con 4.0 si riparte dai robot”, 4 Agosto 2017 http://www.ansa.it/industry_4_0/notizie/
- Ansa Industry 4.0, “Da ottobre arriva Jobot, robot tuttofare”, 3 Agosto 2017 http://www.ansa.it/industry_4_0/notizi
- StartupItalia, The Next Tech, “Jobot, il robot da trasporto italiano che sa lavorare in gruppo”, 30 maggio 2017, <http://thenexttech.startupitalia.eu/60624-20170530-jobot-robot-trasporto-italiano-lavora>
- Research Italy, “Arriva Jobot, il robot per uffici dell’Università di Pisa”, 18 Aprile 2017, <https://www.researchitaly.it>
- Tom’s Hardware, “Jobot, dalla Toscana il robot per fabbrica e ufficio”, 27 Marzo 2017, <https://www.tomshw.it/jobot-c>
- Il fatto quotidiano, “Lavoro, ecco come i robot sostituiscono uomo in azienda e servizi. Intelligenza artificiale, ma anche posti in fumo”, 30 Aprile 2016, <http://www.ilfattoquotidiano.it/2016/04/30/lavoro-ecco-co>
- Tom’s Hardware, “WALK-MAN: ecco com’ fatto e a cosa serve un robot umanoide”, 18 Novembre 2013, <https://www.tomshw.it/walk-man-com-fatto-a-serve-robot-umanoide-52832-p11>
- Newtons Magazine, “Tutti insieme meccanicamente”, Giugno 2010.

Relatrice di Tesi di Laurea e Dottorato :

- **Tesi di Laurea**
 1. Sergio Manca, “Sviluppo di algoritmi distribuiti per la coordinazione di veicoli per la logistica industriale”, Laurea Specialistica Ingegneria dell’Automazione, 2009.
 2. Giancarlo Zichittella, “Algoritmi per la classificazione ed il rilevamento di agenti in sistemi distribuiti”, Laurea Specialistica Ingegneria dell’Automazione, 2009.
 3. Dario Marino, “Sviluppo di un algoritmo di controllo distribuito per la coordinazione di veicoli autonomi nell’ambito dell’automazione industriale”, Laurea Specialistica Ingegneria dell’Automazione, 2010.
 4. Mirko Ferrati, “Multi-agent collaborative protocol on Time Expanded Networks: a new approach to mutual graph resource allocation for traffic management”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2012.
 5. Alessandro Settini, “A Subgradient Based Algorithm for Distributed Task Assignment for Heterogeneous Mobile Robots”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2013.
 6. Alessio Coppola Salvatore, “Controllo Ottimo per Veicoli Robotici da Corsa” Laurea Specialistica Ingegneria dell’Automazione, 2014.
 7. Giacomo Niccolini, “Linguaggio Logico Espressivo per la Pianificazione di Missioni nella Robotica Mobile”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2014.
 8. Corrado Pavan, “Semi-autonomous Teleoperated Robot via Motion Description Languages”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2014.

9. Tiziano Girletti, “Gestione di conflitti nei Sistemi Multi-Agente tramite la Teoria dei Giochi”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2014.
10. Marco Scafuro, “Implementazione di un sistema di supervisione e controllo general purpose con logiche programmabili (PLC) applicato a motori asincroni”, Laurea Specialistica Ingegneria dell’Automazione, 2015.
11. Niko Giovannino, “Integrazione di sistemi di localizzazione e di navigazione per veicoli autonomi in ambienti strutturati”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
12. Alessandro Faralli, “Integrazione di sistemi di localizzazione e di navigazione per veicoli autonomi in ambienti strutturati”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
13. Giuseppe Laforteza, “Visual feature-based absolute localization and mapping in gps-denied environments for mobile robots”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
14. Anna Mannucci, “A frontier-based approach for cooperative 3D mapping using Octomap”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
15. Angelica Denaro, “Multi robot coordination in time-space on semantic roadmaps”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
16. Gabriele Bolano, “SLAM multi-agente distribuito e decentralizzato per l’esplorazione coordinata di ambienti indoor”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
17. Federica Barontini, “Navigation methods and planning algorithms with a haptic wearable assistive device for blind people”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
18. Mariella Foddai, “Progettazione e Sviluppo di un controllore tempo reale Multi-OS per bracci a cedevolezza variabile”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
19. Calogero Li Destri, “Modeling and Simulation of multiple AUVs deployment for main ship defence in asymmetric threat scenarios”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
20. Lorenzo Morandi, “Coordinamento dinamico distribuito del trasporto pubblico urbano basato su informazioni di traffico in tempo reale”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
21. Letizia Curti, “Gestione centralizzata per l’allocazione dinamica di task in un Sistema Multi-Robot”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
22. Salvatore Gerratana, “Control of a mobile robot for the execution of combined Loco-Manipulation tasks”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
23. Tommaso Del Fiol, “Exploiting Variable Stiffness Actuators to Steer a Snake Robot with 2D and 3D Movements: Modelling, Simulation and Control”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2016.
24. Federico Mazzitelli, “Protocollo di coordinamento di squadre di robot, basato sulla teoria dei giochi, per il confinamento di intrusi”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2017.
25. Luca Silvestri, “Progettazione e realizzazione di un drone per la navigazione autonoma in ambiente indoor”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2017.
26. Chiara Gabellieri, “Communication-less cooperative transportation of a cable-suspended load performed by aerial robots”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2017.
27. Andrea Timpani, “Tecniche di pianificazione e controllo per AGV nell’industria 4.0”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2017.
28. Olivia Nocentini, “Algoritmo di tracking e di collision avoidance per droni in sistemi multi-robot”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.

29. Lorenzo Rizzello, “Blockchain-aided Trustless Applications for Robotic Systems”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 30. Stefania Cosseddu, “Sviluppo software per la generazione di riferimenti di traiettoria per veicoli a guida autonoma tramite image processing”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 31. Federico Nesti, “Eye Tracking for Proton Clinic Environment - Development of a High Accuracy Eye Tracking Device for Uveal Melanoma Proton Therapy”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 32. Mirko Baglioni, “Object Recognition for Industrial Manipulators using Convolutional Neural Networks”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 33. Giulio Romualdi, “Capture-Point Based Controllers for Robot Bipedal Locomotion: Analysis and Implementation on the iCub Platform”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 34. Alessandro Palleschi, “Visual-Based System for Object Recognition and Model Calibration to Perform Autonomous Grasping”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 35. Nicola Piga, “Object localization using vision and touch: experiments on the iCub humanoid robot”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 36. Francesca Damiani, “Realizzazione e Controllo di un Veicolo a Guida Autonoma su Banda Magnetica per Applicazioni Industriali”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 37. Giovanni Cordella, “Continuous Control of UGV for Mapless Navigation: a Virtual-to-Real Deep Reinforcement Learning Approach”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 38. Luca Bonamini, “Toward a shared autonomy control framework: application to Ego robot navigation”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 39. Giuliano Dami, “Sviluppo e Realizzazione di un Algoritmo di Localizzazione Indoor per Veicoli a Guida Autonoma”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 40. Federico Celi, “Deconfliction of Motion Paths in Robot-Robot and Human-Robot interactions with Barrier Certificate Functions”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2018.
 41. Francesco Amerotti, “Sviluppo di un sistema di controllo per veicoli autonomi da competizione”, Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell’Automazione, 2019.
 42. Luca Gemma, “Development of an explorative autonomous mobile robot in unknown indoor environments”, 2019.
 43. Enrico Puglisi, “Crazyflie 2.0 and Ultra-wideband measurements: a test bed for pure distance-based formation control”, 2019.
 44. Lorenzo Bianchi, “Algoritmi di pianificazione e controllo real-time per auto da corsa a guida autonoma”, 2019.
- **Tesi di Dottorato**
 1. Vincenzo Giovanni Scordio, “Decentralized traffic management of multi-agent systems”, 2006. Currently Industrial Automation Consultant and Contractor in Italy.
 2. Paolo Salaris, “From Optimal Synthesis to Optimal Visual Servoing for Autonomous Vehicles”, 2011. Currently Researcher at Inria, France.
 3. Jose Manuel Bonilla Jimenez, “Constrained motion planning and execution for soft robots”, 2016.
 4. Mirko Ferrati, “Distributed Planning for Legged and Mobile Robots From single footsteps to distributed coordination with a time expanded approach”, 2016. Currently Robotics Software Engineer for Magazino GmbH, Munich, Germany.

5. Alessandro Settini, “Primitive based hierarchical planning for humanoid robots”, 2017. Currently Post-Doc at Centro “E. Piaggio”.
6. Simone Nardi, “A game theoretic approach for multi-robot coordination to guarantee security in critical scenarios, from theory to real applications”, Ph.D. in Mathematics, 2017. Currently Senior System Analyst at IDS Ingegneria Dei Sistemi S.p.A..

Publicazioni

Publicazioni su rivista o capitoli di libri

1. C. Della Santina, L. Pallottino, D. Rus, A. Bicchi, “Exact task execution in highly under-actuated soft limbs: an operational space based approach”, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 4 n. 3, pp. 2508-2515, 2019.
2. F. Celi, L. Wang, L. Pallottino, M. Egerstedt, “Deconfliction of Motion Paths with Traffic Inspired Rules in Robot-Robot and Human-Robot Interactions”, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 4 n. 2, pp. 2227-2234, 2019.
3. M. Razzanelli, E. Crisostomi, L. Pallottino, G. Pannocchia, “Distributed model predictive control for energy management in a network of microgrids using the dual decomposition method”, *Optimal Control Applications and Methods*, pp. 1-17, 2019.
4. S. Nardi, F. Mazzitelli, L. Pallottino, “A Game Theoretic Robotic Team Coordination Protocol For Intruder Herding”, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 3, n. 4, pp. 4124-4131, 2018.
5. M. Tognon, C. Gabellieri, L. Pallottino, A. Franchi, “Aerial Co-Manipulation With Cables: The Role of Internal Force for Equilibria, Stability, and Passivity”, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 3, n. 3, pp. 2577 - 2583, 2018.
6. F. Negrello, A. Settini, D. Caporale, G. Lentini, M. Poggiani, D. Kanoulas, L. Muratore, E. Luberto, G. Santaera, L. Ciarleglio, L. Ermini, L. Pallottino, D. G Caldwell, N. Tsagarakis, A. Bicchi, M. G. Catalano, “WALK-MAN Humanoid Robot: Field Experiments in a Post-earthquake Scenario”, *IEEE Robotics & Automation Magazine*, vol 25,n 3, pp 8-22, 2018.
7. N. G. Tsagarakis, F. Negrello, M. Garabini, W. Choi, L. Baccelliere, V. G. Loc, J. Noorden, M. Catalano, M. Ferrati, L. Muratore, P. Kryczka, E. Mingo Hoffman, A. Settini, A. Rocchi, A. Margan, S. Cordasco, D. Kanoulas, A. Cardellino, L. Natale, H. Dallali, J. Malzahn, N. Kashiri, V. Varricchio, L. Pallottino, C. Pavan, J. Lee, A. Ajoudani, D. G. Caldwell, A. Bicchi, “WALK-MAN Humanoid Platform”, *The DARPA Robotics Challenge Finals: Humanoid Robots To The Rescue*. Editors Spenko M., Buerger S., Iagnemma K., Springer Tracts in Advanced Robotics, vol 121, pp 495-548, Springer.
8. A. Cristofaro, P. Salaris, L. Pallottino, F. Giannoni and A. Bicchi, “On the Minimum-Time Control Problem for Differential Drive Robots with Bearing Constraints”, *Journal of Optimization Theory and Applications*, pp. 1-27, 2017.
9. N. G. Tsagarakis, D. G. Caldwell, F. Negrello, W. Choi, L. Baccelliere, V. G. Loc, J. Noorden, L. Muratore, A. Margan, A. Cardellino, L. Natale, E. Hoffman Mingo, H. Dallali, N. Kashiri, J. Malzahn, J. Lee, P. Kryczka, D. Kanoulas, M. Garabini, M. G. Catalano, M. Ferrati, V. Varricchio, L. Pallottino, C. Pavan, A. Bicchi, A. Settini, A. Rocchi, and A. Ajoudani, “WALK-MAN: A High-Performance Humanoid Platform for Realistic Environments”, *Journal of Field Robotics*, vol. 34, no. 4, pp. 1 - 34, 2017.
10. H. Marino, P. Salaris, and L. Pallottino, “Controllability analysis of a pair of 3D Dubins vehicles in formation”, *Robotics and Autonomous Systems*, vol. 83, pp. 94-105, 2016.

11. M. Ferrati, A. Settimi, L. Muratore, A. Cardellino, A. Rocchi, E. Mingo Hoffman, C. Pavan, D. Kanoulas, N.G. Tsagarakis, L. Natale, and L. Pallottino, “The Walk-Man Robot Software Architecture”, *Frontiers in Robotics AI*, 2016.
12. P. Salaris, A. Cristofaro, and L. Pallottino, “Epsilon-Optimal Synthesis for Unicycle-like Vehicles with Limited Field-Of-View Sensors”, *IEEE Transactions on Robotics (T-RO)*, vol. 31, no. 6, pp. 1404 - 1418, 2015.
13. P. Salaris, A. Cristofaro, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Epsilonoptimal synthesis for vehicles with vertically bounded Field-Of-View”, *IEEE Transactions on Automatic Control*, vol. 60, no. 5, pp. 1204 - 1218, 2015.
14. S. Martini, D. Di Baccio, F. Alarcón-Romero, A. Viguria-Jiménez, L. Pallottino, G. Dini, and A. Ollero, “Distributed motion misbehavior detection in teams of heterogeneous aerial robots”, *Robotics and Autonomous Systems information*, vol. 74 part A, pp. 30-39, 2015.
15. P. Salaris, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Shortest Paths for Finned, Winged, Legged and Wheeled Vehicles with Side-Looking Sensors”, *International Journal of Robotics Research*, 31(8):997-1017, 2012.
16. A. Bicchi, A. Fagiolini, and L. Pallottino, “Towards a Society of Robots: Behaviors, Misbehaviors, and Security”, *IEEE Robotics and Automation Magazine*, 17(4):26 - 36, December 2010.
17. P. Salaris, D. Fontanelli, L. Pallottino and A. Bicchi, “Shortest Paths for a Robot with Nonholonomic and Field-of-View Constraints”, *IEEE Trans. on Robotics*, 26(2):269 - 281, 2010.
18. A. Bicchi, A. Danesi, G. Dini, S. La Porta, L. Pallottino, I. M. Savino, and R. Schiavi, “Heterogeneous Wireless Multirobot System”, *Robotics and Automation Magazine, IEEE*, 15(1):62-70, 2008.
19. L. Pallottino, V. G. Scordio, E. Frazzoli, and A. Bicchi, “Decentralized cooperative policy for conflict resolution in multi-vehicle systems”. *IEEE Trans. on Robotics*, 23(6):1170-1183, 2007.
20. A. Bicchi, A. Caiti, L. Pallottino, G. Tonietti, “Online Robotic Experiments for Tele-Education at the University of Pisa”, *Int. Journal of Robotic Systems*, 22(4):217-230, 2005. Note: Special issue on Internet & Online Robots for Telemanipulation.
21. L. Pallottino, E. Feron, A. Bicchi, “Conflict Resolution Problems for Air Traffic Management Systems Solved with Mixed Integer Programming”, *IEEE Transaction on Intelligent Transportation Systems*, vol. 3, no. 1, pp. 3-11, March 2002.
22. S. Pancanti, L. Leonardi, L. Pallottino, A. Bicchi, “Optimal control of quantized input systems”, M. Greenstreet and C. Tomlin, editors, *Hybrid Systems: Computation and Control*, LNCS 2289 Lecture Notes in Computer Science. Springer-Verlag, Heidelberg, Germany, pp. 351-363, 2002.
23. A. Bicchi and L. Pallottino, “On Optimal Cooperative Conflict Resolution for Air Traffic Management Systems”, *IEEE Transaction on Intelligent Transportation Systems*, vol. 1, no.4, pp.221-231, Dec. 2000.
24. A. Bicchi and L. Pallottino, “Optimal planning for coordinated vehicles with bounded curvature”, In B. Donald, K. Lynch, and D. Rus, editors, *Algorithmic and Computational Robotics: New Directions*, volume 1, pages 167-172, 2000.

Pubblicazioni su atti di convegno

1. D. Caporale, Settimi, A., Massa, F., Amerotti, F., Corti, A., Fagiolini, A., Guiggiani, M., Bicchi, A., and L. Pallottino, “Towards the Design of Robotic Drivers for Full-Scale Self-Driving Racing Cars”, 2019 International Conference on Robotics and Automation (ICRA). 2019.

2. C. Gabellieri, M. Tognon, L. Pallottino and A. Franchi, “A Study on Force-Based Collaboration in Flying Swarms”, in Proc. Swarm Intelligence ed. Dorigo, Birattari et al., Springer International Publishing, pp 3-15, 2018.
3. D. Caporale, A. Fagiolini, L. Pallottino, A. Settimi, A. Biondo, F. Amerotti, F. Massa, S. De Caro, A. Corti and L. Venturini, “A Planning and Control System for Self-Driving Racing Vehicles”, in Proc. of 2018 IEEE 4th International Forum on Research and Technology for Society and Industry (RTSI), pp 1-6, 2018.
4. L. Silvestri, L. Pallottino, S. Nardi, “Design of an indoor autonomous robot navigation system for unknown environments”, in International Workshop on Modelling and Simulation for Autonomous Systems MESAS 2017, Rome, Italy, 24-26 October 2017, Lecture Notes in Computer Science 10756 (LNCS), pp. 153-169, 2018.
5. A. Mannucci, S. Nardi, L. Pallottino, “Autonomous 3D exploration of large areas: A cooperative frontier-based approach”, in International Workshop on Modelling and Simulation for Autonomous Systems MESAS 2017, Rome, Italy, 24-26 October 2017, Lecture Notes in Computer Science 10756 (LNCS), pp. 18-39, 2018.
6. M. Bonilla, L. Pallottino and A. Bicchi, “Noninteracting Constrained Motion Planning and Control for Robot Manipulators”, in IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2017), Singapore, 29 May - 3 June, pp. 4038-4043, 2017.
7. T. Fabbri, E. Simetti, G. Casalino, L. Pallottino, and A. Caiti, “Distributed Task-priority Based Control in Area Coverage & Adaptive Sampling”, in MTS/IEEE Oceans 2017, Aberdeen, Scotland, June 2017, 2017.
8. A. Settimi, D. Caporale, P. Kryczka, M. Ferrati, L. Pallottino, “Motion Primitive Based Random Planning for LocoManipulation Tasks”, in IEEE International Conference on Humanoid Robots (HUMANOIDS 2016), Cancun, Mexico, 15-17 Nov. 2016 , 2016.
9. G. M. Gasparri, F. Fabiani, M. Garabini, L. Pallottino, M.G. Catalano, G. Grioli, R. Persichini, and A. Bicchi, “Robust Optimization of System Compliance for Physical Interaction in Uncertain Scenarios”, in IEEE International Conference on Humanoid Robots (HUMANOIDS2016), Cancun, Mexico, 15-17 Nov. 2016 , 2016.
10. M. Ferrati, H. Marino, A. Settimi, S. Nardi, and L. Pallottino, “Multiobject handling for robotic manufacturing”, in IECON 2016: 42nd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, Florence, Italy, October 24-27, 2016.
11. S. Nardi, T. Fabbri, A. Caiti, and L. Pallottino, “A game theoretic approach for antagonistic-task coordination of underwater autonomous robots in asymmetric threats scenarios”, in OCEANS 2016, 2016.
12. A. Ferrarelli, D. Caporale, A. Settimi, and L. Pallottino. “APRICOT: Aerospace PRototypIng Control Toolbox. A Modeling and Simulation Environment for Aircraft Control Design”, in International Workshop on Modelling and Simulation for Autonomous Systems MESAS 2016, Rome, Italy, June 15-16, 2016, vol. 9991 of the book series Lecture Notes in Computer Science (LNCS), pp. 139 - 157, 2016.
13. T. Fabbri, S. Nardi, L. Isgrò, L. Pallottino, and A. Caiti, “Assessing the Potential of Autonomous Multi-agent Surveillance in Asset Protection from Underwater Threats”, in International Workshop on Modelling and Simulation for Autonomous Systems MESAS 2016, Rome, Italy, June 15-16, 2016, 2016, vol. 9991 of the book series Lecture Notes in Computer Science (LNCS), pp. 204 - 213, 2016.

14. A. Faralli, N. Giovannini, S. Nardi, and L. Pallottino, “Indoor Real-Time Localisation for Multiple Autonomous Vehicles Fusing Vision, Odometry and IMU Data”, in International Workshop on Modelling and Simulation for Autonomous Systems MESAS 2016, Rome, Italy, June 15-16, 2016, 2016, vol. 9991 of the book series Lecture Notes in Computer Science (LNCS), pp. 288 - 297, 2016.
15. S. Nardi, and L. Pallottino, “NoStop: An Open Source Framework for Design and Test of Coordination Protocol for Asymmetric Threats Protection in Marine Environment”, in International Workshop on Modelling and Simulation for Autonomous Systems MESAS 2016, Rome, Italy, June 15-16, 2016, 2016, vol. 9991 of the book series Lecture Notes in Computer Science (LNCS), pp. 176 - 185, 2016.
16. S. Nardi, C. Della Santina, D. Meucci, and L. Pallottino, “Coordination of unmanned marine vehicles for asymmetric threats protection”, in MTS/IEEE Oceans 2015, May 18-21, Genoa, Italy, 2015.
17. M. Bonilla, E. Farnioli, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Sample-Based Motion Planning for Robot Manipulators with Closed Kinematic Chains”, in IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2015), Seattle, USA, 25 - 30 May, 2015, pp. 2522 - 2527.
18. G. M. Gasparri, M. Garabini, L. Pallottino, L. Malagia, M. G. Catalano, G. Grioli, and A. Bicchi, “Variable Stiffness Control for Oscillation Damping”, in IEEE International Conference of Intelligent Robots and Systems (IROS2015), Hamburg, Germany, September 28 - October 02, 2015, pp. 6543 - 6550.
19. M. Ferrati, A. Settimi, and L. Pallottino, “ASCARI: a component based simulator for distributed mobile robot systems”, in Modelling & Simulation for Autonomous Systems - MESAS2014, Rome, 5-6 May 2014, 2014, vol. Lecture Notes in Computer Science, Volume 8906, 2014, pp. 152-163.
20. A. Cristofaro, P. Salaris, L. Pallottino, F. Giannoni, and A. Bicchi, “On Time-Optimal Trajectories for Differential Drive Vehicles with Field-Of-View Constraints”, in IEEE Conference on Decision and Control (CDC2014), Los Angeles, USA, December 15-17, 2014, pp. 2191 - 2197.
21. T. Rizano, D. Fontanelli, L. Palopoli, L. Pallottino, and P. Salaris, “Global Path Planning for Competitive Robotic Cars”, In IEEE Conference on Decision and Control 2013, Florence, Italy, p. 4510 - 4516, 2013.
22. P. Salaris, A. Cristofaro, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Shortest paths for wheeled robots with limited Field-Of-View: introducing the vertical constraint”, In IEEE Conference on Decision and Control 2013, Florence, Italy, p. 5143 - 5149, 2013.
23. A. Settimi and L. Pallottino, “A Subgradient Based Algorithm for Distributed Task Assignment for Heterogeneous Mobile Robots”, In IEEE Conference on Decision and Control 2013, Florence, Italy, p. 3665 - 3670, 2013.
24. M. Ferrati and L. Pallottino, “A time expanded network based algorithm for safe and efficient distributed multi-agent coordination”, In IEEE Conference on Decision and Control 2013, Florence, Italy, p. 2805 - 2810, 2013.
25. L. Cancemi, A. Fagiolini, and L. Pallottino, “Distributed Multilevel Motion Planning for Autonomous Vehicles in Large Scale Industrial Environments”, In IEEE International Conference on Emerging Technologies & Factory Automation (ETFA), 2013, p. 1-8.
26. H. Marino, M. Bonizzato, R. Bartalucci, P. Salaris, and L. Pallottino, “Motion Planning for Two 3D-Dubins Vehicles with Distance Constraint”, In International Conference of Intelligent Robots and Systems - IROS 2012, Vilamoura, Algarve, Portugal, 2012, p. 4702 - 4707.
27. P. Salaris, L. Pallottino, S. Hutchinson, A. Bicchi, “From Optimal Planning to Visual Servoing With Limited FOV”, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pages 2817 - 2824, 2011.

28. S. Manca, A. Fagiolini, and L. Pallottino, “Decentralized Coordination System for Multiple AGVs in a Structured Environment”, In 2011 Congress of the International Federation of Automatic Control, Milano, Italy, pages 6005 - 6010, August 28 - September 2 2011.
29. P. Salaris, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Shortest Paths With Side Sensor”, In 2011 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Shanghai, China, pages 4875 - 4882, May 9 - 13 2011.
30. H. Wang, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Controllability Properties for Aircraft Formations”, In Proc. IEEE Conference on Decision and Control 2010, pages 2047 - 2054, 2010.
31. H. Wang, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Motion planning for Formations of Dubins Vehicles”, In Proc. IEEE Conference on Decision and Control 2010, pages 2263 - 2269, 2010.
32. H. Wang, L. Pallottino, and A. Bicchi, “Controllability for Pairs of Vehicles Maintaining Constant Distance”, In IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2010), Anchorage, Alaska, pages 342 - 349, May 3 - 8 2010.
33. L. Pallottino, P. Salaris, D. Fontanelli, and A. Bicchi, “Shortest Paths for Non-holonomic Vehicles with Limited Field of View Camera”, In Proc. IEEE Conference on Decision and Control, Shanghai, China, pages 8434 - 8439, December, 16 - 18 2009.
34. P. Alriksson, J. Nordh, K.-E. Arzén, A. Bicchi, A. Danesi, R. Schiavi and L. Pallottino, “A Component-Based Approach to Localization and Collision Avoidance for Mobile Multi-Agent Systems”, Proc. European Control Conference (ECC), pages 4285-4292, July 2007.
35. A. Balestrino and L. Pallottino, “Higher order method for non linear equations resolution: application to mobile robot control”, In Proc. European Control Conference, pp. 3628-3634, 2007.
36. A. Fagiolini, G. Valenti, L. Pallottino, G. Dini, and A. Bicchi, “Decentralized Intrusion Detection for Secure Cooperative Multi-Agent Systems”, In Proc. IEEE Int. Conf. on Decision and Control, pages 1553-1558, 2007.
37. A. Fagiolini, G. Valenti, L. Pallottino, G. Dini, and A. Bicchi, “Local Monitor Implementation for Decentralized Intrusion Detection in Secure Multi-Agent Systems”, In 3rd IEEE Conference on Automation Science and Engineering, pages 454-459, 2007.
38. L. Pallottino and A. Bicchi, “A Dynamic Programming Approach to Optimal Planning for Vehicles with Trailers”, In Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pages 3098-3103, 2007.
39. L. Pallottino, A. Bicchi, and E. Frazzoli, “Probabilistic verification of decentralized multi-agent control strategies: a case study in conflict avoidance”, In American Control Conference (ACC), pages 170-175, 2007.
40. A. Danesi, A. Fagiolini, I. Savino, L. Pallottino, R. Schiavi, G. Dini, and A. Bicchi, “A scalable platform for safe and secure decentralized traffic management of multiagent mobile systems”, In ACM Workshop on Real-World Wireless Sensor Networks, 2006.
41. L. Pallottino, V.G. Scordio, E. Frazzoli, and A. Bicchi, “Decentralized and scalable conflict resolution strategy for multi-agents systems”, In Int. Symp. on Mathematical Theory of Networks and Systems, Kyoto, Japan, 2006.
42. L. Pallottino, V. G. Scordio, E. Frazzoli, and A. Bicchi, “Probabilistic verification of a decentralized policy for conflict resolution in multi-agent systems”, 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Orlando, FL, pp 2448-2453, May 2006.
43. A. Balestrino, A. Bicchi, A. Caiti, V. Calabrò, T. Cecchini, A. Coppelli, L. Pallottino, G. Tonietti: “From Tele-Laboratory to E-Learning in Automation Curricula at the University of Pisa”, In Proc. IFAC World Congress 2005, Praha, CZ 2005.

44. L. Pallottino, V. G. Scordio, E. Frazzoli, and A. Bicchi: “Decentralized Cooperative Conflict Resolution for Multiple Nonholonomic Vehicles”. In Proc. of the AIAA Conf. on Guidance, Navigation, and Control, San Francisco, CA, August 2005.
45. A. Balestrino, A. Bicchi, A. Caiti, T. Cecchini, L. Pallottino, A. Pisani, G. Tonietti: “A Robotic Set-Up with Remote Access for “Pick and Place” Operations Under Uncertainty Conditions”. In P. Borza, L. Gomes, and G. Scutaru, editors, E-learning and Virtual and Remote Laboratories, Proc. VIRTUAL-LAB 2004, pages 144–149, 2004.
46. L. Pallottino, V. G. Scordio, A. Bicchi, “Decentralized Cooperative Conflict Resolution Among Multiple Autonomous Mobile Agents”, 43th IEEE Int. Conf. on Decision and Control, pages 4758-4763, Bahamas, Dec. 2004.
47. S. Pancanti, L. Pallottino, D. Salvadorini, A. Bicchi: “Motion Planning through Symbols and Lattices”, 2004 IEEE International Conference on Robotics and Automation, New Orleans, LA, pp 3914 - 3919, Vol.4, Apr. 2004.
48. L. Pallottino, A. Bicchi “Risoluzione ottima dei conflitti tra agenti autonomi: applicazione al controllo del traffico aereo”, atti 1 conferenza Nazionale ed Exhibition su “Sistemi Autonomi Intelligenti e Robotica Avanzata”, pp. 193-197, ENEA, Frascati 29-31 Ottobre 2002.
49. L. Pallottino, A. Bicchi, S. Pancanti, “Safety of a decentralized scheme for Free-Flight ATMS using Mixed Integer Linear Programming”, Proc. of American Control Conference 2002, Anchorage, Alaska, USA, May 8-10, pp. 742-747 2002.
50. S. Pancanti, L. Pallottino, A. Bicchi: “On optimal steering of quantized input Systems”, proceedings of Workshop on Future Direction in Non Linear Control of Mechanical System, Urbana - IL - 5 October 2002.
51. A. Bicchi, L. Pallottino, M. Bray, R. Perdomi: “Randomized Parallel Simulation of Constrained Multi-body Systems for VR/Haptic Applications”, 2001 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Seoul, KR, pp. 2319-2324, May 2001.
52. L. Pallottino, E. Feron, A. Bicchi, “Mixed Integer Programming for Aircraft Conflict Resolution”, In Proc. of the AIAA Conf. on Guidance, Navigation, and Control, August 2001.
53. L. Pallottino and A. Bicchi, “On the Optimal Conflict Resolution for Air Traffic Control”, Proceedings of the 3rd Annual Conference on Intelligent Transportation Systems, Dearborn MI, pp.167-172 October 2000.
54. L. Pallottino, G. Parlangeli and A. Bicchi, “Shortest paths for teams of vehicles”, Proceedings WAC congress, pages 124-129, Maui Hawaii, June 2000.

Poster e altro

1. L. Pallottino and P. Salaris. “On constrained optimal control problems in robotics”. In Automatica.it 2011, Pisa, Italy, September 7 - 9 2011
2. A. Fagiolini, L. Pallottino, and G. Dini. Decentralized Intrusion Detection in Cooperative Multi-Agent Systems. *Hybrid Systems: Communication and Control*, April 2007. Note: Poster Presentation.