

INFORMAZIONI PERSONALI



Giulio Angelo Eugenio Fontana

-  Politecnico di Milano, Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria
-  02 2399 3635
-  giulio.fontana@polimi.it
-  <http://www.deib.polimi.it/ita/personale/dettagli/195536>

TITOLI DI STUDIO

Laurea *cum laude* in Ingegneria Elettronica a ciclo unico (5 anni)

ESPERIENZA
PROFESSIONALE

Panoramica

Successivamente alla laurea, Giulio Fontana ha lavorato al Politecnico di Milano, dipartimento DEIB (Elettronica, Informazione e Bioingegneria), presso il Laboratorio di Intelligenza Artificiale e Robotica del Politecnico (AIRLab). Il profilo professionale di Giulio Fontana è quello di un **Research Engineer** (figura per cui non esiste un corrispondente termine identificativo italiano) le cui attività possono essere suddivise nelle seguenti categorie:

- **Attività di laboratorio**, legate alla progettazione e realizzazione di apparati e sistemi, alla gestione operativa dell'AIRLab, al compimento di scelte tecniche (ivi incluse quelle aventi impatto strategico sulle attività future del Laboratorio), alla scrittura di articoli scientifici e documentazione tecnica
- **Attività associate a progetti di ricerca finanziati**, comprendenti la definizione e la stesura di proposte di progetto per la partecipazione a bandi (internazionali, nazionali, regionali), le attività di progetto vere e proprie (sia tecnico/scientifico sia gestionale, quali l'interazione diretta con partner internazionali per definire le attività di progetto), la definizione e stesura di documentazione tecnico/scientifica di progetto (e.g., Deliverable di progetti europei)
- **Attività di collaborazione scientifica e outreach**, finalizzate alla cooperazione con altri gruppi di ricerca (del Politecnico di Milano, di altre Università, di Aziende) nonché alla organizzazione ed esecuzione di dimostrazioni dei risultati scientifici e tecnologici dei progetti AIRLab sia presso operatori di settore che verso pubblico generico
- **Attività di generazione, protezione e gestione di Proprietà Intellettuale**, dedicate alla generazione, selezione e formalizzazione di risultati suscettibili di protezione e sfruttamento commerciale, alla ricerca brevettuale onde identificare *prior art* rilevante, alla stesura di domande di brevetto italiano e internazionale
- **Attività didattiche**, nei ruoli di Responsabile dei Seminari Didattici ("Esercitatore") e Responsabile di Laboratorio per corsi del Politecnico di Milano

Le categorie di attività sopra citate verranno considerate in dettaglio nel seguito, in specifiche sezioni di questo documento.

2003-oggi

Attività di laboratorio (presso Politecnico di Milano)

Le attività di laboratorio svolte da Giulio Fontana hanno avuto luogo presso il Laboratorio di Intelligenza Artificiale e Robotica del Politecnico di Milano (AIRLab). Tra esse è possibile citare:

- progettazione, realizzazione, gestione, modifica, *troubleshooting* di sistemi robotici hardware e software o loro componenti, inclusi sia prototipi da laboratorio (e.g., robot omnidirezionale "Triskar", utilizzato per ricerca) che prototipi di prodotti industriali (e.g., sistema basato su visione artificiale e luce strutturata per l'identificazione di profili di pannelli di legno realizzato per progetto europeo MEPOS)
- progettazione, realizzazione, gestione, modifica, *troubleshooting* di modifiche a prodotti industriali standard tese all'implementazione di funzioni robotiche di percezione, elaborazione ed

attuazione (e.g., trasformazione di carrozzine per disabili elettriche in robot autonomi per il progetto europeo ALMA; attrezzaggio di automobile Tazzari Zero con sensori interni, sensori esterni, sistemi di processing infrastruttura di alimentazione e networking per il progetto interdipartimentale i.Drive)

- progettazione e realizzazione di dispositivi robotici in grado di interagire con utenti disabili secondo il principio della *shared autonomy*, in cui il dispositivo supplisce alle limitazioni dell'utente in modo da aumentarne l'autonomia come essa è percepita dall'utente stesso (e.g., carrozzine robotiche per disabili nell'ambito del progetto europeo ALMA)
- progettazione, gestione ed esecuzione di campagne di verifica sperimentale e validazione di sistemi, anche presso strutture esterne al Politecnico di Milano in Italia e all'estero (e.g., attività presso la residenza per anziani Istituti Sociali di Chiasso (CH) nell'ambito del progetti europeo ALMA)
- progettazione, realizzazione, configurazione, utilizzo di sistemi professionali di *motion capture* per la rilevazione della posizione ad alta precisione in ambienti indoor, in ambienti strutturati (e.g., ambienti ad illuminazione controllata), in ambienti parzialmente strutturati (e.g., strutture di tipo fieristico) e in ambienti non strutturati (e.g., strutture ad illuminazione naturale), sia all'interno del Politecnico di Milano che presso sedi esterne nazionali (e.g., Robotics Innovation Facility - Peccioli (Pisa)) e internazionali (e.g., Instituto Superior Técnico - Lisboa, Cité de L'Espace - Toulouse)
- progettazione, in collaborazione coi Docenti responsabili, di infrastrutture di laboratorio (e.g., in fase di ristrutturazione dei laboratori dell'Edificio 7 del Politecnico di Milano, progettazione della travatura meccanica a supporto del sistema di *motion capture* e definizione delle specifiche degli impianti elettrici e di *networking*)
- interazione diretta con gli Uffici Tecnici del Politecnico di Milano in fase di progettazione esecutiva per quanto riguarda la realizzazione delle infrastrutture di cui al punto precedente
- configurazione, installazione, utilizzo di sistemi professionali *Real Time Kinematic GPS* multistazione per la rilevazione della posizione ad alta precisione in ambienti *outdoor* (e.g., sistema Trimble composto da stazione base, stazione mobile e un dispositivo radio per la comunicazione a distanza tra le due utilizzato per il progetto europeo RAWSEEDS)
- progettazione, realizzazione, configurazione, utilizzo, troubleshooting di sistemi per il *benchmarking* scientifico di sistemi robotici autonomi e di loro moduli (e.g., sistemi utilizzati per la competizione scientifica European Robotics League nell'ambito del progetto europeo RockEU2)
- valutazione delle specifiche tecniche di apparecchiature scientifiche e componenti ad alte prestazioni per robot, selezione dei dispositivi più adatti per specifiche attività di ricerca e/o trasferimento tecnologico, progettazione delle metodologie per il montaggio e l'utilizzo delle apparecchiature in questione a bordo di robot autonomi (e.g., selezione delle apparecchiature componenti il Personal Mobility Kit, sviluppato per trasformare in robot autonomo una carrozzina per disabili standard)
- partecipazione alle scelte strategiche di AIRLab relativamente alle attività di ricerca, alla collaborazione con enti esterni, alla definizione partecipazione a progetti
- scrittura di articoli scientifici a documentazione dei risultati del Laboratorio AIRLab (si veda anche la sezione "Bibliografia")
- attività autonome di reperimento committenti per contratti di ricerca su commissione
- scrittura di documentazione di laboratorio, sia di tipo tecnico (e.g., istruzioni per l'utilizzo del *middleware* ROS per robotica) sia di tipo procedurale (e.g., istruzioni per utenti AIRLab relative a aspetti organizzativi delle attività di laboratorio)
- attività quotidiana di laboratorio, svolta in sede (AIRLab) e fuori sede: supporto progettuale ed esecutivo ai progetti di docenti, dottorandi e studenti; organizzazione degli spazi; allocazione risorse; gestione materiali, apparecchiature, approvvigionamenti; supervisione delle attività
- gestione del lavoro altrui: definizione, organizzazione, supervisione e verifica del lavoro di dottorandi e studenti nel contesto di progetti
- gestione della sicurezza: partecipazione alla stesura del Documento per la Valutazione dei Rischi del Laboratorio in collaborazione con il Responsabile delle Attività Didattiche e di Ricerca in Laboratorio, prof. Andrea Bonarini; interazione con il personale del Servizio Prevenzione e Protezione del Politecnico di Milano
- dal 6 Giugno 2016, ruolo di Addetto alla Sicurezza di tipo 2 (incaricato dell'attuazione delle misure di prevenzione incendi, lotta antincendio ed evacuazione) per conto del Dipartimento DEIB, relativamente all'Edificio 7 del Politecnico di Milano

- gestione acquisti: definizione delle necessità del Laboratorio; preparazione delle specifiche tecniche per le acquisizioni; analisi dei prodotti disponibili sul mercato; selezione dei prodotti da acquistare; gestione diretta negoziati con fornitori; gestione procedure di acquisto (sia tramite MEPA, dove applicabile, sia tramite contatti diretti con fornitori italiani ed esteri)
- gestione apparecchiature e materiali: utilizzo diretto degli stessi nell'ambito delle attività di progetti; supporto all'utilizzo da parte di docenti, dottorandi e studenti; verifica dello stato delle apparecchiature; gestione della manutenzione
- gestione di operazioni doganali: gestione della documentazione e delle procedure per il rilascio e l'utilizzo di Carnet ATA (documento doganale internazionale valido per l'esportazione temporanea di merci verso i paesi non facenti parte della Comunità Europea)
- interazione e collaborazione con gli Uffici Amministrativi del Politecnico di Milano e del Dipartimento DEIB nella gestione degli aspetti amministrativi delle attività sopra elencate

2003-oggi Attività associate a progetti di ricerca finanziati (presso Politecnico di Milano)

Oltre che a progetti interni del Laboratorio AIRLab, Giulio Fontana ha partecipato a numerosi progetti di ricerca finanziati di cui il Politecnico di Milano ha fatto parte in qualità di partner, incluso un progetto europeo (RAWSEEDS) di cui il Politecnico era Coordinatore. I progetti finanziati a cui Giulio Fontana ha partecipato includono:

- progetti di ricerca europei (FP6: progetto MEPOS, progetto RAWSEEDS; FP7: progetto RoCKIn; AAL: progetto ALMA; H2020: progetto RockEU2, progetto SciRoc)
- progetti di ricerca nazionali (PRIN: progetto ROAMFREE; progetto MISE Industria 2015, all'interno del quale ha partecipato ai due progetti separati Energy Optimizer e Impulso)
- progetti di ricerca regionali (appalto precommerciale Regione Lombardia/ARCA per la realizzazione di un dispositivo per trasporto di letti da ospedale)

Tra le attività di Giulio Fontana specificamente orientate ai progetti di ricerca finanziati è possibile citare:

- analisi di *roadmap* e di bandi per progetti di ricerca finanziata, inclusi: comparazione con le direzioni di ricerca in essere; determinazione dei bandi compatibili; determinazione delle eventuali criticità nella partecipazione ai bandi
- progettazione e definizione di progetti di ricerca, in collaborazione con i docenti responsabili
- definizione e scrittura di proposte di progetti di ricerca, in collaborazione con i docenti responsabili
- organizzazione ed esecuzione delle attività di scrittura di proposte di progetto in collaborazione con personale specializzato operante in altre entità (Fondazione Politecnico di Milano)
- gestione di progetti di ricerca, in collaborazione con i docenti responsabili, incluse attività di supporto al Coordinatore di progetti europei
- assunzione diretta del ruolo di *Work Package Leader* o *Task Leader* (e.g., WP Leader di WP-2 e WP-6 nel contesto del progetto europeo RAWSEEDS)
- organizzazione, svolgimento e supervisione, anche in autonomia e presso sedi remote, di attività del Politecnico di Milano nell'ambito di progetti di ricerca
- interazione autonoma e diretta con partner di progetto internazionali e nazionali (per mezzo di incontri, conversazioni telefoniche a due interlocutori, *conference call*, scambi epistolari via *email*)
- interazione autonoma e diretta con i committenti di attività di ricerca (e.g., Ufficio Tecnico dell'Ospedale Niguarda di Milano nell'ambito dell'appalto precommerciale per la realizzazione di un dispositivo di trasporto letti)
- partecipazione ad attività di organizzazione, gestione e revisione di progetti internazionali e nazionali (ivi inclusi *kick-off meetings*, *executive meetings*, *technical meetings*, *review meetings*)
- ricerca scientifica nel contesto di progetti di ricerca

- progettazione e realizzazione di dispositivi, sistemi e infrastrutture utilizzate per le attività di progetti di ricerca, anche in collaborazione con i partner internazionali dei progetti in questione
- supervisione dell'installazione e dell'utilizzo di sistemi tecnologici presso le sedi ove si svolgono attività di progetto (e.g.: sistema di visione artificiale inserito in macchine industriali per la lavorazione del legno presso l'azienda VIET di Pesaro per il progetto MEPOS; sistema per la rilevazione della *ground truth* necessario per le attività di *benchmarking* del progetto RockEU2 presso il Bristol Robotics Laboratory, University of the West of England, UK)
- scrittura di articoli scientifici che documentano i risultati ottenuti da progetti di ricerca (si veda anche la sezione "Bibliografia")
- scrittura di documentazione ufficiale relativa a progetti internazionali e nazionali, inclusi *Deliverable* e *Technical Report* (si veda anche la sezione "Bibliografia")
- partecipazione alle attività di rendicontazione di progetti internazionali e nazionali in collaborazione con i docenti responsabili e con gli Uffici Amministrativi del Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria del Politecnico di Milano

2003-oggi Attività di collaborazione scientifica e *outreach* (presso Politecnico di Milano)

Tra le attività di Giulio Fontana rivolte all'interazione tra gruppi di ricerca e all'*outreach* (sia verso operatori del settore che verso pubblico generico) è possibile citare:

- gestione di collaborazioni tra gruppi di ricerca del Politecnico di Milano, sia intra-dipartimentali (e.g., progetto Grape, tra le Sezioni di Informatica e Automatica del DEIB) sia inter-dipartimentali (e.g., progetto i.Drive, tra i Dipartimenti DMEC, DEIB, DABC)
- gestione di collaborazioni con gruppi di ricerca esterni al Politecnico di Milano: accademici nazionali (e.g., Università di Milano-Bicocca); accademici internazionali (e.g., Bonn-Rhein-Sieg University of Applied Sciences); industriali nazionali (e.g., InfoSolution SpA); industriali internazionali (e.g., Degonda SA)
- progettazione congiunta, in collaborazione con gruppi di ricerca accademici e aziende nazionali ed internazionali: di sistemi (e.g., sistemi per il *benchmarking* di robot nell'ambito dei progetti europei RoCKIn e RockEU2); di attività (e.g., sperimentazione presso strutture sanitarie, con il coinvolgimento di pazienti, nell'ambito del progetto europeo ALMA); di prodotti (e.g., *bed mover* realizzato nell'ambito del progetto di appalto precommerciale per Regione Lombardia/ARCA)
- organizzazione, gestione, realizzazione presso il Politecnico di Milano di eventi internazionali associati a progetti di ricerca (e.g., *Local Tournament* della competizione scientifica per robot autonomi *European Robotics League* presso AIRLab nel periodo 20-25/11/2017)
- organizzazione, gestione, realizzazione di dimostrazioni di sistemi robotici presso: fiere specializzate rivolte agli specialisti di settore (e.g., Robotica, Reatech, Affidabilità e Tecnologie, MECSPE, Technology Hub); manifestazioni rivolte al pubblico (e.g., Innovation Circus, Notte Dei Ricercatori, Meet Me Tonight, Human Factory)
- organizzazione, gestione, realizzazione di eventi rivolti al pubblico del Politecnico di Milano (e.g., Open Day Polimi, OpenHouse DEIB), anche nel contesto di manifestazioni internazionali (Robotics@Polimi, evento facente parte della European Robotics Week)
- interazione con gli Uffici Tecnici del Politecnico di Milano per la definizione e la supervisione degli aspetti tecnici e logistici degli eventi citati al punto precedente
- nel contesto delle attività citate ai punti precedenti, interazione diretta (in lingua inglese o italiana) in qualità di rappresentante del Politecnico di Milano con operatori di settore internazionali e nazionali, ricercatori internazionali e nazionali, pubblico generico
- collaborazione con l'Ufficio Relazioni con i Media del Politecnico di Milano nella stesura di Comunicati Stampa e Press Release internazionali
- collaborazione con l'Ufficio Comunicazione del Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria del Politecnico di Milano nella definizione di eventi di presentazione delle attività del Dipartimento
- partecipazione alla gestione di competizioni scientifiche internazionali per robot autonomi (RoCKIn Competition, ERL Robotics League) in tutti i seguenti ruoli: organizzatore, responsabile di sistemi tecnologici, *technical advisor*, *referee*

2003-oggi Attività di generazione, protezione e gestione di Proprietà Intellettuale (presso Politecnico di Milano)

Tra le attività di Giulio Fontana nel campo della produzione e protezione di Proprietà Intellettuale è possibile citare:

- ideazione, sia autonomamente sia in collaborazione, di sistemi e dispositivi innovativi suscettibili di protezione della Proprietà Intellettuale e di sfruttamento commerciale (e.g., dispositivo *bed mover* nell'ambito del progetto di appalto precommerciale per Regione Lombardia/ARCA, la cui domanda di brevetto italiano è stata depositata e di cui è in preparazione l'estensione internazionale PCT)
- partecipazione alla definizione di strategie brevettuali relative sia alla brevettazione nazionale che a estensioni internazionali
- interazione diretta con il personale degli uffici preposti al Trasferimento Tecnologico e alla Protezione della Proprietà Intellettuale, sia del Politecnico di Milano (Servizio Valorizzazione della Ricerca) che di altre università (e.g., Settore Valorizzazione per la Ricerca dell'Università di Milano-Bicocca)
- identificazione, nel contesto di progetti multipartner, della Proprietà Intellettuale di pertinenza del progetto e sua suddivisione in *background*, *foreground*, *sideground*
- interazione diretta con aziende italiane (e.g., Info Solution Spa) ed estere (e.g., Degonda SA) nell'ambito di negoziati per definire la gestione di Proprietà Intellettuale sia propria del Politecnico di Milano che congiunta (generata nell'ambito di progetti collaborativi)
- attività di ricerca prebrevettuale, incluse: determinazione della categoria brevettuale di pertinenza del trovato; selezione delle categorie brevettuali da analizzare in fase di ricerca prebrevettuale; esame ed analisi dei brevetti appartenenti a tali categorie; selezione dei brevetti potenzialmente in grado di fungere da *prior art*; disamina puntuale dei punti di contatto e delle differenze tra tali brevetti ed il trovato; determinazione di linee guida da utilizzare in fase di stesura della domanda di brevetto relativa al trovato
- attività di definizione e scrittura di contenuto brevettuale, incluse: scrittura del contenuto tecnico della domanda di brevetto; scrittura dei *claim* principali e derivati; analisi e revisione di documentazione brevettuale preparata da studi di consulenza brevettuale
- attività di analisi di Rapporti di Ricerca e revisione brevettuale, incluse: identificazione delle criticità; analisi tecnica delle criticità; definizione delle modifiche da apportare alla domanda di brevetto per rispondere alle criticità; scrittura delle modifiche alla domanda di brevetto
- definizione di accordi per la gestione di Proprietà Intellettuale nell'ambito di progetti di ricerca, incluse: definizione, scrittura, negoziazione di accordi di *licensing* e sfruttamento della Proprietà Intellettuale tra i suoi detentori ed il Politecnico di Milano (e.g., accordo tra Penny and Giles Drives Technology e Politecnico di Milano stipulato nell'ambito del progetto europeo ALMA)

Contratti

Le attività di Giulio Fontana sopra descritte sono state svolte nel contesto di contratti i cui estremi sono qui di seguito elencati:

1 Settembre 2017 – oggi

- Contratto di lavoro dipendente a tempo determinato tra Giulio Fontana e Politecnico di Milano (categoria EP, area tecnica, tecnico-scientifica ed elaborazione dati, presso il Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria)

20 Giugno 2017 – 31 Agosto 2017

- Contratto di Collaborazione Coordinata e Continuativa tra Giulio Fontana e Fondazione Politecnico di Milano, identificativo COM/694

1 Giugno 2012 – 31 Maggio 2017

- Rinnovi annuali del contratto di Assegno di Ricerca in essere, numeri di repertorio 13239 (2012), 14536 (2013), 19833 (2014), 26586 (2015), 1706 (2016)

1 Giugno 2011 – 31 Maggio 2012

- Contratto di Assegno di Ricerca tra Giulio Fontana e Politecnico di Milano, numero di repertorio 1413, dal titolo "Progettazione sistema di supporto per la realizzazione di intelligenza di prodotto"

16 Aprile 2004 – 15 Aprile 2011

- Rinnovi annuali del contratto di Assegno di Ricerca in essere, numeri di repertorio 93/ass (2004), 126/ass (2005), 201/ass (2006), 140 (2007), 7007 (2008), 6925 (2009), 9395 (2010)

16 Aprile 2003 – 15 Aprile 2004

- Contratto di Assegno di Ricerca tra Giulio Fontana e Politecnico di Milano, numero di repertorio 85/ass, dal titolo "Progettazione e realizzazione di un sistema per la gestione distribuita dei

compiti e la integrazione delle conoscenze in un'agenzia robotica percettiva"

Attività didattiche (presso Politecnico di Milano)

Giulio Fontana ha svolto le attività di didattica frontale e supporto alla valutazione per corsi del Politecnico di Milano qui di seguito elencate:

Anno Accademico 2017-2018	■	esercitatore per il corso di Fondamenti di Informatica (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2017-2018	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Fondamenti di Informatica (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2016-2017	■	esercitatore per il corso di Fondamenti di Informatica (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2016-2017	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Fondamenti di Informatica (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2015-2016	■	esercitatore per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2014-2015	■	esercitatore per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2014-2015	■	docente del corso "Learning Week 2014" tenuto presso il Politecnico di Milano (AIRLab) dal prof. Andrea Bonarini e rivolto a studenti di scuola media superiore (programma: teoria e pratica della realizzazione di robot autonomi sensibili al suono basati su schede a microcontrollore Arduino)
Anno Accademico 2013-2014	■	esercitatore per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2012-2013	■	esercitatore per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2011-2012	■	esercitatore per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2011-2012	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2011-2012	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Marco Gribaudo
Anno Accademico 2010-2011	■	esercitatore per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2010-2011	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2010-2011	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Matteo Rossi
Anno Accademico 2009-2010	■	esercitatore per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2009-2010	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2009-2010	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica (allievi Civili) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Matteo Rossi
Anno Accademico 2006-2007	■	esercitatore per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2006-2007	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2005-2006	■	esercitatore per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti
Anno Accademico 2005-2006	■	responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti

Anno Accademico 2004-2005

- esercitante per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti

Anno Accademico 2004-2005

- responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti

Anno Accademico 2003-2004

- esercitante per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti

Anno Accademico 2003-2004

- responsabile di laboratorio C per il corso di Informatica 1 (allievi Informatici) della facoltà di Ingegneria del Politecnico di Milano, tenuto dal prof. Vincenzo Caglioti

1999-2002

Attività professionali svolte durante gli studi

Nel corso degli studi universitari, Giulio Fontana ha svolto parallelamente un'attività professionale *part time* presso la società Hit Studio s.r.l. di via S. Giovanna D'Arco 6, Milano. Nell'ambito di tale attività egli si è occupato di:

- progettazione, installazione, configurazione di sistemi audio e video ad alte prestazioni, sia domestici che professionali, sia analogici che digitali, a 2 o più canali
- collaborazione alla progettazione, installazione e gestione di uno studio di registrazione professionale
- progettazione e installazione di sistemi per il trattamento acustico di ambienti
- interazione diretta con distributori di apparecchiature e fornitori
- interazione diretta con produttori di apparecchiature
- interazione diretta con clienti (sia privati che aziende)

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Formazione post-laurea

- 2017 ■ *workshop* "I4.0@DEIB: robotica collaborativa" presso Politecnico di Milano, Sala Conferenze "Emilio Gatti", 15 Novembre 2017
- 2017 ■ corso di formazione "Horizon 2020 - ingredients needed for success" tenuto dal Dr Michael Browne di University College London presso Politecnico di Milano, aula Natta, 4 Luglio 2017
- 2016 ■ corso di formazione "How to Write the Impact of a Horizon 2020 Proposal" tenuto dal Dr Sean McCarthy presso Politecnico di Milano, aula De Donato, 21 Gennaio 2016
- 2015 ■ corso di formazione *online* "Binaural Hearing for Robots" del prof. Radu Horaud, organizzato da INRIA (Institut National de Recherche en Informatique et en Automatique)
- 2015 ■ "*business coaching*" AAL2Business per il trasferimento tecnologico, organizzato nel contesto del programma europeo AAL e tenuto dal Dr Pasi Pussinen presso Politecnico di Milano, DEIB, Sala Seminari, 22 Gennaio 2015
- 2013 ■ *workshop* "COST Actions: focus on Trans-Domain Proposals" presso Politecnico di Milano, Aula De Donato, 17 Dicembre 2013
- 2013 ■ seminario "Horizon 2020 Launch Event" presso Politecnico di Milano, Aula Rogers, 28 Novembre 2013
- 2013 ■ tavola rotonda "Protezione dell'innovazione nel campo ICT" presso Politecnico di Milano, Sala Conferenze DEIB, 5 Giugno 2013
- 2012 ■ Giornata di lancio del programma ICT nell'ambito del 7° Programma Quadro UE "Opportunità 2013" organizzata da APRE presso MIUR, p.le Kennedy 20, sala C e in multivideoconferenza con le Università di Bari, Bologna, Cagliari, Genova, Napoli, Palermo, Pisa, Trento e i Politecnici di Milano e Torino, 14 Settembre 2012
- 2012 ■ seminario "Seminario di presentazione dei bandi PRIN 2010-2011 e FIRB 2012" presso Università degli Studi di Milano, Aula Magna, via Festa del Perdono 7, 3 Febbraio 2012
- 2010 ■ corso di formazione "training avanzato relativo al database brevettuale QPAT" (incluso training per l'utilizzo del portale per la ricerca di documenti brevettuali *orbit.com*) tenuto da Netval

- presso il Politecnico di Milano, via Golgi 40, 17 Giugno 2010
- 2010 ■ corsi di formazione *online* Dattilografia Base e Dattilografia Avanzato erogati dal servizio web <http://www.dattilocorso.com>
- 2009 ■ corso "Soft Computing" indirizzato a studenti di Dottorato presso Politecnico di Milano, DEIB, Sala Seminari, tenuto dai proff. Andrea Bonarini e Matteo Matteucci
- 2008 ■ seminario "I progetti europei: cogliere le opportunità di oggi e di domani" presso Politecnico di Milano, DEIB, Sala Conferenze, 5 Novembre 2008
- 2008 ■ corso di formazione "How to develop a successful project proposal" presso Politecnico di Milano, Dipartimento di Energetica, 1 e 2 Ottobre 2008
- 2009 ■ giornata nazionale di lancio del bando 2009 del tema ICT "Il Tema Tecnologie dell'Informazione e della Comunicazione nel VII Programma Quadro di Ricerca e Sviluppo Tecnologico: Quali Opportunità per Ricercatori e Imprese nel V Bando" presso Camera di Commercio di Milano, via Meravigli 9/b, Milano, 10 Settembre 2009
- 2008 ■ seminario "2° Invito ERC - Advanced Investigator Grant" presso il Politecnico di Milano, Aula S01, 6 Febbraio 2008
- 2007 ■ corso di formazione "Il 7° Programma Quadro" organizzato da APRE presso Politecnico di Milano, Aula Rogers (mattino) e Aula 3B (pomeriggio), 19 Aprile 2007
- 2006 ■ workshop di presentazione della tecnologia Gigabit Ethernet Vision (GigE Vision) "AT Imaging OpenHouse" presso Advanced Technologies S.p.A., via Carducci, 35, Trezzano S/N (MI), 14 e 15 novembre 2006

2002 Laurea in Ingegneria Elettronica (ciclo unico quinquennale)

Laurea *cum laude* in Ingegneria Elettronica (indirizzo Elettronico) conseguita in data 15 Ottobre 2002 presso Politecnico di Milano, piazza Leonardo da Vinci 32, 20133 Milano (Italia); corso di laurea quinquennale a ciclo unico (ordinamento antecedente D.M. 509/99); relatore prof. Andrea Bonarini

1987 Maturità Scientifica

Maturità Scientifica con voto 56/60, presso il Liceo Scientifico Leonardo da Vinci, via Respighi 5, 20122 Milano (Italia)

COMPETENZE PERSONALI

Lingua madre Italiano

Altre lingue

Inglese

COMPRESIONE		PARLATO		PRODUZIONE SCRITTA
Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale	
C1	C2	C1	C1	C2

Livelli: A1/A2: Utente base - B1/B2: Utente intermedio - C1/C2: Utente avanzato
[Quadro Comune Europeo di Riferimento delle Lingue](#)

Competenza digitale

AUTOVALUTAZIONE				
Elaborazione delle informazioni	Comunicazione	Creazione di Contenuti	Sicurezza	Risoluzione di problemi
Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato

Livelli: Utente base - Utente intermedio - Utente avanzato
[Competenze digitali - Scheda per l'autovalutazione](#)

Ulteriori competenze di tipo digitale possedute da Giulio Fontana:

- ottima padronanza, in ambienti basati su sistemi operativi Linux, Windows e Android, delle applicazioni di tipo *office* (videoscrittura, gestione fogli di calcolo, presentazione, posta elettronica,

accesso a internet) sia sotto forma di *software* eseguito in locale sia sotto forma di servizi *web*

- ottima padronanza dell'utilizzo di servizi remoti di *storage* quali *ftp server* e servizi *cloud*
- ottima padronanza della configurazione e dell'utilizzo di sistemi basati sul sistema operativo Linux, anche in contesti non convenzionali (prototipi di laboratorio, applicazioni di ricerca)
- buona padronanza della configurazione e dell'utilizzo di sistemi basati sul sistema operativo Windows
- ottima padronanza della configurazione e dell'utilizzo di sistemi basati sul sistema operativo Android
- ottima padronanza nella progettazione, realizzazione, configurazione e utilizzo di sistemi *software* per robot basati sul *middleware* ROS (Robot Operating System)
- ottima padronanza dell'utilizzo di pacchetti applicativi CAD professionali (Varicad) per la progettazione meccanica 3D
- buona padronanza dell'utilizzo di servizi di controllo remoto e scambio file quali *ssh*, *sftp*
- ottima padronanza (maturata nel corso del progetto europeo RAWSEEDS) dell'utilizzo di una infrastruttura di tipo *peer-to-peer* (BitTorrent) per la distribuzione di *dataset* scientifici di grandi dimensioni
- ottima padronanza del linguaggio di programmazione C
- buona padronanza del linguaggio di programmazione C++
- buona padronanza del linguaggio di programmazione Fortran
- buona padronanza del linguaggio di *shell scripting* Linux
- ottima padronanza del sistema di *typesetting* LaTeX per la preparazione di documenti scientifici, delle tecniche per la scrittura di documenti (anche modulari) basate su LaTeX, degli strumenti per la realizzazione e la revisione di tali documenti
- ottima padronanza della realizzazione di sistemi basati su *hardware* informatico e del loro utilizzo, anche in contesti non convenzionali (e.g., prototipi di laboratorio, applicazioni di ricerca)
- ottima padronanza della realizzazione di sistemi di *networking* (cablato e wireless) a livello di rete locale e del loro utilizzo, anche in contesti non convenzionali (e.g., prototipi di laboratorio, applicazioni di ricerca)
- ottima competenza nella valutazione delle specifiche tecniche di apparecchiature per l'elaborazione dati e il *networking* e nella selezione di dispositivi e soluzioni, anche in contesti non convenzionali (e.g., prototipi di laboratorio, applicazioni di ricerca)
- esperienza approfondita nell'utilizzo di strumenti e dispositivi di tipo standard commerciale per applicazioni non convenzionali in cui essi sono utilizzati in modo differente da quanto previsto negli scenario di progetto

Ulteriori competenze

Competenze aggiuntive di Giulio Fontana non classificabili nelle categorie precedenti:

- progettazione, realizzazione e programmazione di sistemi elettronici per applicazioni robotiche basate su schede a microcontrollore della famiglia Arduino (e.g., telecomando e interfaccia utente per il *bed mover* realizzato nell'ambito del progetto di appalto precommerciale per Regione Lombardia/ARCA)
- conoscenze approfondite di elettroacustica, trattamento dei segnali, trasduzione, psicoacustica riferite ai segnali audio e alle apparecchiature audio
- progettazione, installazione, configurazione e utilizzo di sistemi audio *custom* a supporto di progetti di ricerca (e.g., sistemi per l'acquisizione audio binaurale)
- progettazione e realizzazione di strutture meccaniche complesse, anche con elementi mobili, realizzate utilizzando componentistica meccanica industriale, elementi meccanici modulari (inclusi profilati in alluminio) ed elementi realizzati *ad hoc* (e.g., telai di sostegno per sistemi di *motion capture*, struttura meccanica di robot)
- studio, ideazione, progettazione e realizzazione di interfacce utente per macchine (e.g., interfaccia per l'operatore del *bed mover* realizzato nell'ambito del progetto di appalto precommerciale per Regione Lombardia/ARCA)

- conoscenza approfondita delle tipologie di batterie utilizzabili per sistemi robotici di piccole e medie dimensioni, delle loro modalità di utilizzo e dei criteri di scelta in funzione dell'applicazione; realizzazione di sistemi elettrici alimentati da batterie, utilizzate singolarmente o in combinazione
- realizzazione di sistemi di elaborazione mobili alimentati a batterie per applicazioni robotiche
- realizzazione di impianti elettrici e di alimentazione per sistemi robotici (e.g., sistema elettrico di bordo dell'automobile sensorizzata Tazzari Zero)
- uso di strumentazione elettrica da laboratorio (oscilloscopio, generatore di segnali, alimentatori da banco, multimetri)
- utilizzo di motori elettrici, sistemi di controllo motori, servomotori
- realizzazione fisica di circuiti elettronici ed elettrici comprendenti componentistica di segnale e di potenza, nonché di cavi di segnale e di potenza;
- uso in sicurezza di attrezzature da officina (attrezzi a mano, trapano a colonna - utilizzato anche come fresa, trapano a mano, fresa a mano, mola, tornio, troncatrice, seghetto alternativo, compressore d'aria, ...)
- uso in sicurezza di attrezzature per la saldatura e dissaldatura (saldatori, stazioni di saldatura, sistemi ad aria calda, ...)
- esecuzione di lavorazioni meccaniche da officina su pezzi in metallo, legno e materiali plastici
- conoscenza approfondita della componentistica meccanica e dei prodotti per uso professionale di tipo *standard* disponibili commercialmente, nonché estesa esperienza nel loro utilizzo per applicazioni non convenzionali (e.g., realizzazione di componenti per sistemi robotici)

Patente di guida

- Patente di categoria B

ULTERIORI INFORMAZIONI

Brevetti

- coinventore in domanda di brevetto per invenzione industriale dal titolo: "DISPOSITIVO PER LA MOVIMENTAZIONE OMNIDIREZIONALE ASSISTITA DI LETTI DA OSPEDALE E ALTRI CARICHI MOBILI OMNIDIREZIONALMENTE", titolari Politecnico di Milano, Università degli Studi di Milano-Bicocca, Info Solution SpA, N. Verbale 102016000059919 del 10 Giugno 2016
- coinventore in domanda di brevetto internazionale dal titolo "DISPOSITIVO PER LA MOVIMENTAZIONE OMNIDIREZIONALE ASSISTITA DI LETTI DA OSPEDALE E ALTRI CARICHI MOBILI OMNIDIREZIONALMENTE" su priorità della domanda IT 102016000059919, titolari Politecnico di Milano, Università degli Studi di Milano-Bicocca, Info Solution SpA, N. Domanda PCT/EP2017/063623 del 5 Giugno 2017

Impatto scientifico

Di seguito si riportano i valori generati con il servizio <https://scholar.google.it> in data 12 Dicembre 2017

h-index

9

h-index since 2012

9

i10-index

9

i10-index since 2012

8

PUBBLICAZIONI

Book chapters

2017

- G. Fontana, M. Matteucci, F. Amigoni, V. Schiaffonati, A. Bonarini and P. U. Lima (2017). RoCKIn Benchmarking and Scoring System. In RoCKIn - Benchmarking Through Robot Competitions, P. U. Lima (Ed.), InTech, DOI: 10.5772/intechopen.70013. Available from: <https://www.intechopen.com/books/rockin-benchmarking-through-robot-competitions/rockin-benchmarking-and-scoring-system>

2014

- G. Fontana, M. Matteucci, Domenico G. Sorrenti (2014). Rawseeds: Building a

Benchmarking Toolkit for Autonomous Robotics. In Schiaffonati V., Amigoni F. (Eds.) *Methods and Experimental Techniques in Computer Engineering*. P 55-68, Springer International Publishing, ISSN 2282-2577 / 2282-2585 (electronic), ISBN 978-3-319-00271-2 / 978-3-319-00272-9 (eBook), DOI 10.1007/978-3-319-00272-9. [codice Scopus 2-s2.0-84930618558]

- 2013 ■ A. Bonarini, S. Ceriani, G. Fontana, M. Matteucci (2013). On the development of a multi-modal autonomous wheelchair. In M. Cruz-Cunha, I. Miranda, P. Gonçalves Eds.) *Handbook of Research on ICTs for Human-Centered Healthcare and Social Care Services*. pp. 727-748, IGI Global, ISBN 9781466639867, doi: 10.4018/978-1-4666-3986-7.ch038. [Codice Scopus: 2-s2.0-84898249706]

- 2007 ■ F. Amigoni, G. Fontana, S. Mazzuca (2007). Robotic Sensor Networks: An Application to Monitoring Electro-Magnetic Fields. In: Maglogiannis, I., Karpouzis, K., Wallace, M., Soldatos, J., eds.. *Emerging Artificial Intelligence Applications in Computer Engineering (Real World AI Systems with Applications in eHealth, HCI, Information Retrieval and Pervasive Technologies)*. p. 384-393, IOS Press, ISBN/ISSN: 9781586037802.

Journal papers

- 2015 ■ F. Amigoni; E. Bastianelli, J. Berghofer, A. Bonarini, G. Fontana, N. Hochgeschwender, L. Iocchi, G. Kraetzschmar, P. Lima, M. Matteucci, P. Miraldo, D. Nardi, V. Schiaffonati (2015). "Competitions for Benchmarking: Task and Functionality Scoring Complete Performance Assessment", in *IEEE Robotics & Automation Magazine*, vol. 22, no. 3, pp. 53-61, Sept. 2015. doi: 10.1109/MRA.2015.2448871. [Codice ISI: WOS:000361194600012; Codice Scopus: 2-s2.0-84941898879]
- 2009 ■ S. Ceriani, G. Fontana, A. Giusti, D. Marzorati, M. Matteucci, D. Migliore, D. Rizzi, D. G. Sorrenti, P. Taddei (2009). Rawseeds ground truth collection systems for indoor self-localization and mapping. *Autonomous Robots Journal*, vol. 27; p. 353-371, ISSN: 0929-5593, doi: 10.1007/s10514-009-9156-5. [Codice ISI: WOS:000271198200004; Codice Scopus: 2-s2.0-72349090135]

Conference papers

- 2014 ■ F. Amigoni, A. Bonarini, G. Fontana, M. Matteucci, V. Schiaffonati (2014). To What Extent Are Competitions Experiments? A Critical View. In: *ICRA 2014 Workshop on Epistemological Issues in Robotics Research and Research Result Evaluation*, Hong Kong, June 2014.
- 2014 ■ S. Schneider, F. Hegger, A. Ahmad, I. Awaad, F. Amigoni, J. Berghofer, R. Bischoff, A. Bonarini, R. Dwiputra, G. Fontana, N. Hochgeschwender, L. Iocchi, G. Kraetzschmar, P. U. Lima, M. Matteucci, D. Nardi, and V. Schiaffonati (2014). The RoCKIn@Home Challenge. In: *45th International Symposium on Robotics (ISR/Robotik 2014)*, June 2014, Munich, Germany. p. 321-327, ISBN 978-3-8007-3601-0. [Codice Scopus: 2-s2.0-84908406990]
- 2014 ■ R. Dwiputra, J. Berghofer, A. Ahmad, I. Awaad, F. Amigoni, R. Bischoff, A. Bonarini, G. Fontana, F. Hegger, N. Hochgeschwender, L. Iocchi, G. Kraetzschmar, P. U. Lima, M. Matteucci, D. Nardi, V. Schiaffonati, and S. Schneider (2014). The RoCKIn@Work Challenge. In: *45th International Symposium on Robotics (ISR/Robotik 2014)*, June 2014, Munich, Germany. p. 328-333, ISBN 978-3-8007-3601-0. [Codice Scopus: 2-s2.0-84908432373]
- 2013 ■ F. Amigoni, A. Bonarini, G. Fontana, M. Matteucci and V. Schiaffonati (2013). Benchmarking Through Competitions. In: *2nd Workshop on Robot Competitions: Benchmarking, Technology Transfer, and Education*, European Robotics Forum 2013, Lyon, France, 2013.
- 2012 ■ A. Bonarini, S. Ceriani, G. Fontana, M. Matteucci (2012). Introducing lurch: a shared autonomy robotic wheelchair with multimodal interfaces. In *Proceedings of IROS 2012 Workshop on Progress, Challenges and Future Perspectives in Navigation and Manipulation Assistance for Robotic Wheelchairs*. Vilamoura, Portugal, 2012. p. 1-6.
- 2010 ■ A. Bonarini, G. Fontana, P. L. Lanzi, P. Perego (2010). Attivazione corticale nei praticanti di karate con BCI di costi contenuto. In: *Atti FIKTA 2010*. Milano, Italy, 2010.
- 2008 ■ D. Migliore, R. Blatt, M. Matteucci, S. Ceriani, G. Fontana, B. Dal Seno (2008). Brain Control of a Smart Wheelchair. In: *Proceedings of Intelligent Autonomous Systems (IAS 10 2008)*. Baden Baden, Germany, JULY 2008, p. 221-228, ISBN/ISSN: 978-1-58603-887-8. [Codice ISI: WOS:000279575000026; Codice Scopus: 2-s2.0-70450121346]
- 2008 ■ G. Fontana, M. Matteucci and D. G. Sorrenti, The RAWSEEDS Proposal for Representation-Independent Benchmarking of SLAM, RSS'08 Workshop on Experimental Methodology and Benchmarking in Robotics Research, Zurich, Switzerland, June 28, 2008.

- 2008 ■ G. Fontana, M. Matteucci, D. G. Sorrenti (2008). The RAWSEEDS Proposal for Representation-Independent Benchmarking of SLAM. In: EURON Workshop on Experimental Methodology and Benchmarking in Robotics Research at RSS'08. Zurich, Switzerland, p. 1-6.
- 2006 ■ A. Bonarini, W. Burgard, G. Fontana, M. Matteucci, D. G. Sorrenti, J. D. Tardos (2006). RAWSEEDS: Robotics Advancement through Web-publishing of Sensorial and Elaborated Extensive Data Sets. In: Workshop on Benchmarks in Robotics Research at IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2006). Beijing, Chiina, October 9-15, 2006, p. 1-5.
- 2006 ■ F. Amigoni, G. Fontana, F. Garigiola (2006). A Method for Building Small-Size Segment-Based Maps. In: 8th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems. Minneapolis, USA. Springer, p. 11-20. [Codice Scopus: 2-s2.0-79952090065]
- 2005 ■ F. Amigoni, S. Cadonici, V. Caglioti, G. Fontana (2005). Experimenting with a Robotic System for Localizing Magnetic Field Sources. In: IEEE International Conference on Virtual Environments, Human-Computer Interfaces and Measurement Systems (VECIMS 2005). Giardini Naxos, Italy. IEEE Press, p. 44-49. [Codice ISI: WOS:000236373300009; Codice Scopus: 2-s2.0-33746352284]
- 2004 ■ F. Amigoni, V. Caglioti, G. Fontana (2004). A Perceptive Multirobot System for Monitoring Electro-Magnetic Fields. In: IEEE International Conference on Virtual Environments, Human-Computer Interfaces and Measurement Systems (VECIMS 2004). Boston, USA, Boston, USA. IEEE Press, p. 95-100. [Codice Scopus: 2-s2.0-15844388102]

Deliverable e Report di progetto dei quali Giulio Fontana è autore o contributor

- 2017 ■ Progetto europeo H2020 RoCKIn, Deliverable D6.4a, "Definition of the ERL Framework for Benchmarking and Scoring"
- 2017 ■ Progetto europeo H2020 RoCKIn, Deliverable D5.2, "Report on Indoor Competition Events of the 1st Project Year"
- 2016 ■ Progetto europeo H2020 RoCKIn, Deliverable D5.1, "Description of the Facilities for Local Competitions and Distributed Benchmarking"
- 2016 ■ Progetto europeo AAL ALMA, "Rapporto Tecnico sugli Stati d'Avanzamento intermedi", periodo 2/4/2015 - 1/10/2016
- 2016 ■ Progetto europeo AAL ALMA, Deliverable D1.3 "Data collection, analysis, and performance evaluation"
- 2016 ■ Progetto europeo AAL ALMA, Deliverable D2.3 "PMK Design and Implementation"
- 2015 ■ Progetto europeo AAL ALMA, "Rapporto Tecnico sugli Stati d'Avanzamento intermedi", mese 24, periodo 2/10/2014 - 1/4/2015
- 2015 ■ Progetto Regione Lombardia "Realizzazione di un nuovo sistema universale automatizzato per il traino dei letti di degenza" (appalto precommerciale), Fase II, "Relazione di Avanzamento 5 Novembre 2015 - Contributo del Politecnico di Milano"
- 2015 ■ Progetto europeo AAL ALMA, "Rapporto Tecnico sugli Stati d'Avanzamento intermedi", periodo 2/4/2014 - 1/10/2014
- 2015 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D6.2 "RoCKIn Competition 2015"
- 2015 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-2.1.6 "RoCKIn@Work- Innovation in Industrial Mobile manipulation (revision 2.1)" - comprising "RoCKIn@Home in a Nutshell" and "RoCKIn@Home Rule Book"
- 2015 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-2.1.3 "RoCKIn@Home - A Competition for Domestic Service Robots v3" - comprising "RoCKIn@Home in a Nutshell" and "RoCKIn@Home Rule Book"
- 2015 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-2.1.8 "Description of Ground Truth System - v2"
- 2015 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-5.3 "RoCKIn Camp 2015 Report"
- 2014 ■ Progetto Regione Lombardia "Realizzazione di un nuovo sistema universale automatizzato per il traino dei letti di degenza" (appalto precommerciale), Fase II, "Progetto Tecnico"

- 2014 ■ Progetto europeo AAL ALMA, "Rapporto Tecnico sugli Stati d'Avanzamento intermedi", periodo 2/4/2013 - 1/4/2014
- 2014 ■ Progetto europeo AAL ALMA, Deliverable D2.1 "Localization Module and PMK technical specification"
- 2014 ■ Progetto europeo AAL ALMA, Deliverable D1.1 "End-user and user interface requirements"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D6.1 "RoCKIn Competition 2014"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-5.2 "RoCKIn Camp 2014 Report"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-2.1.5 "RoCKIn@Work - Innovation in Industrial Mobile manipulation" - comprising "RoCKIn@Home in a Nutshell" and "RoCKIn@Home Rule Book"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-2.1.2 "RoCKIn@Home - A Competition for Domestic Service Robots" - comprising "RoCKIn@Home in a Nutshell" and "RoCKIn@Home Rule Book"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-1.2 "General evaluation criteria, modules and metrics for benchmarking through competitions"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-2.1.7 "Description of Ground Truth System"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, addendum a Deliverable D-2.1.4 "RoCKIn@Work in a nutshell"
- 2014 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, addendum a Deliverable D-2.1.1 "RoCKIn@Home in a nutshell"
- 2013 ■ Progetto Regione Lombardia "Realizzazione di un nuovo sistema universale automatizzato per il traino dei letti di degenza" (appalto precommerciale), Fase I, "Studio di Fattibilità"
- 2013 ■ Progetto europeo FP7 RoCKIn, Deliverable D-1.1 "Specification of General Features of Scenarios and Robots for Benchmarking Through Competitions"
- 2013 ■ Progetto nazionale MISE Industria 2015, sottoprogetto Energy Optimizer, Report conclusivo sull'attività del Politecnico di Milano "Presentazione del sistema Energy Optimizer v1.0 e descrizione dei test preliminari effettuati in simulazione" e associata versione di produzione del *software* Energy Optimizer
- 2013 ■ Progetto nazionale MISE Industria 2015, sottoprogetto Energy Optimizer, Report sull'attività del Politecnico di Milano "Sistema Energy Optimizer v0.3: presentazione dei test preliminari effettuati in simulazione"
- 2010 ■ Progetto nazionale MISE Industria 2015, sottoprogetto Impulso, Report "Robotizzazione di un transpallet: preanalisi e attività preparatorie"
- 2009 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Deliverable D7.1 "Dissemination Plan" (come *internal reviewer*)
- 2009 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Deliverable D6.1 "Full-function Website", inclusi documenti accompagnatori "Accompanying Document 1 of 2 - Administration Manual" e "Accompanying Document 2 of 2 - Report on Impact and User Activity"
- 2009 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Deliverable D4.1 "Benchmark Problems"
- 2009 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Deliverable D2.1 "Raw Data (indoor)" and Accompanying Document
- 2009 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Deliverable D2.2 "Raw Data (outdoor)" and Accompanying Document
- 2008 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Additional Deliverable AD2.3 "Validation of the Ground Truth collection systems"
- 2007 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Deliverable D1.2 "Roadmap of Outdoor Activity"
- 2008 ■ Progetto europeo FP6 RAWSEEDS, Deliverable D1.1 "Roadmap of Indoor Activity"