

Curriculum Vitae Europass

Informazioni personali

Cognome/i nome/i

Indirizzo/i

Telefono/i

Fax

Email

Nazionalità

Data di nascita

Sesso

PASCUCCI Federica

via della Vasca Navale 79, 00146, Roma (RM), Italy

+39 06 5733 3227

+39 06 573030

pascucci@dia.uniroma3.it

Italiana

8 ottobre 1975

F

Posizione attuale

Date

Funzione

Istituzione

Ottobre 2006 – pres.

Ricercatore Universitario

Facoltà di Ingegneria, Università degli Studi Roma Tre

Esperienza professionale

Date

Funzione o posto occupato
Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

2005 – 2006

Ricercatore Universitario a tempo determinato

Dipartimento di Informatica e Automazione, Università degli Studi Roma Tre

Contratto di ricercatore a tempo determinato per lo studio e la sperimentazione di algoritmi per la localizzazione di un manipolatore mobile

Date

Funzione o posto occupato
Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

2004 –2005

Innovation Promoter

Dipartimento di Informatica e Automazione, Università degli Studi Roma Tre

Consulente ICT per conto dell'Azienda Speciale PROMONET della CCIAA di Roma, nell'ambito della concenzone con l'Università degli Studi Roma Tre, Progetto di Trasferimento Tecnologico, Laboratorio Innovazione PMI

Date

Funzione o posto occupato
Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

2004

Consulente

Dipartimento di Informatica e Automazione, Università degli Studi Roma Tre

Consulente per Engineering Ingegneria Informatica S.p.A., nell'ambito della convenzione con l'Università degli Studi Roma Tre, Progetto Data Fusion

Date

Funzione o posto occupato
Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

2003

Guest Researcher

AASS Institutionen för Teknik, Örebro Universitet

Ricercatore presso il laboratorio di robotica mobile dell'università di Örebro sotto la supervisione del prof. Alessandro Saffiotti per la realizzazione di filtri di localizzazione basati su logica fuzzy

Date

Funzione o posto occupato

2000 – 2003

Dottoranda

Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di Informatica e Sistemistica, Università degli Studi di Roma La Sapienza
Tipo o settore d'attività	Attività di ricerca nell'ambito della localizzazione di robot mobili sotto la supervisione del Prof. Giuseppe Oriolo
Date	2001
Funzione o posto occupato	Consulente
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di Informatica e Sistemistica, Università degli Studi di Napoli Federico II
Tipo o settore d'attività	Consulenza per l'installazione di architetture software per il controllo su piattaforma CORBA sotto la supervisione del prof. Bruno Siciliano
Date	2000
Funzione o posto occupato	Consulente
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di Informatica e Automazione, Università degli Studi Roma Tre
Tipo o settore d'attività	Collaborazione con l'Università degli Studi Roma Tre per lo sviluppo di algoritmi di localizzazione in ambienti esterni sotto la supervisione del prof. Lorenzo Sciacvico
Esperienza didattica	
Date	2007 – pres.
Funzione o posto occupato	Professore a Contratto
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Facoltà di Ingegneria, Università degli Studi Roma Tre
Tipo o settore d'attività	Supplenza del corso di <i>Robotica Autonoma e Fusione Sensoriale (5 CFU)</i>
Date	2003 – pres.
Funzione o posto occupato	Professore a Contratto
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Facoltà di Ingegneria, Università degli Studi Roma Tre
Tipo o settore d'attività	Supplenza del corso di <i>Controllo Digitale (5 CFU)</i>
Date	2003 – pres.
Funzione o posto occupato	Docente di Master
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di Informatica e Automazione, Università degli Studi Roma Tre
Tipo o settore d'attività	Docente di Master di II livello (corsi di <i>Controlli Automatici</i>), <i>sistemi in tempo reale, Elaborazione e integrazione dei dati sensoriali fi bordo e di terra, Data Fusion</i>
Date	2003 – 2007
Funzione o posto occupato	Tutor
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Università Campus Bio-Medico
Tipo o settore d'attività	Docente di supporto nei corsi di <i>Fondamenti di Automatica e Modelli di sistemi fisiologici</i>
Date	2003 – 2005
Funzione o posto occupato	Docente
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Università Campus Bio-Medico
Tipo o settore d'attività	Docente del <i>Corso di introduzione al MatLab</i>
Date	2001 – 2003
Funzione o posto occupato	Docente
Nome e indirizzo del datore di lavoro	CNR – Stato Maggiore Difesa, Direzione Corsi Opto–Elettronica
Tipo o settore d'attività	Docente del <i>Corso di introduzione al sistema operativo Windows NT 4.0</i>

Date
Funzione o posto occupato
Nome e indirizzo del datore di lavoro
Tipo o settore d'attività

2000 – 2007
Docente
CNR – Stato Maggiore Difesa, Direzione Corsi Opto–Elettronica
Docente del *Corso di programmazione in linguaggio C e del Corso di programmazione in linguaggio C++*

Date
Funzione o posto occupato
Nome e indirizzo del datore di lavoro
Tipo o settore d'attività

2000 –2003
Docente di supporto
Facoltà di Ingegneria, Università degli Studi Roma Tre
Docente di supporto nei corsi di *Fondamenti di automatica e Controllo Digitale*

Istruzione e formazione

Date
Diploma ottenuto
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

2000 – 2004
Dottorato di ricerca
Università degli Studi di Roma La Sapienza

Date
Certificato o diploma ottenuto
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

Set. 2001
Compimento Medio di Pianoforte (VIII anno)
Conservatorio di Latina O. Respighi

Date
Certificato ottenuto

Nov. 2000
Abilitazione alla professione di *Ingegnere*

Date
Diploma ottenuto
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione
Livello nella classificazione nazionale o internazionale

1994 – 2000
Laurea
Università degli Studi Roma Tre

Date
Certificato o diploma ottenuto
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione
Livello nella classificazione nazionale o internazionale

1989 – 1994
Maturità Classica
Istituto Massimiliano Massimo

60/60

Capacità e competenze professionali

Madrelingua/e

Altra/e lingua/e

Autovalutazione
Livello europeo^(*)

Inglese

Italiano

Inglese

Comprensione				Parlato				Scritto	
Ascolto		Lettura		Interazione		Produzione orale			
C1	Livello avanzato	C1	Livello avanzato	B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio	C1	Livello avanzato

^(*) Quadro comune europeo di riferimento per le lingue

Capacità e competenze informatiche

Linguaggi di programmazione

- Pascal, C/C++, Standard ML
- Bash scripting, Matlab scripting
- Ladder
- Html, latex
- SQL

Sistemi operativi

- Windows NT, Windows 2000, Windows Xo, Windows vista
- Linux
- Rtai
- Mac OS

Applicativi

- GIMP, Adobe Photoshop, Adobe Illustrator
- Suite OpenOffice, Suite Microsoft Office, Latex
- Emacs, vi
- Matlab, Maple, Simulink

Capacità e competenze artistiche

Profonde competenze nel campo musicale sono state acquisite mediante lo studio del pianoforte sotto la guida del maestro Carmela Pistillo.

Attività di ricerca

Gli interessi di ricerca di Federica Pascucci ricadono nel campo della robotica mobile, della fusione sensoriale e delle reti di sensori e in particolare: navigazione in ambienti strutturati e non, localizzazione e costruzione di mappe per robot mobili e localizzati e tracking in reti di sensori. Un altro ambito di ricerca è lo studio dei sistemi in tempo reale e la prototipazione rapida. Ha pubblicato più di 20 articoli su rivista e conferenza su tali argomenti. Dal 2006 membro dell'IEEE, del Italian Chapter of the IEEE Robotics and Automation Society e dell'Associazione Italiana esperti Infrastrutture Critiche (AIIC). Nel 2007 è stata nel Program Committee del IEEE/RSJ International Conference of Intelligent Robots and Systems (IROS'07) come Associate Editor. Revisore per diverse riviste internazionali, quali IEEE Transaction on Robotics, International Journal of Robotics and Automation, Robotica, Journal of Intelligent and Robotic Systems, IEEE Transaction on Fuzzy Systems, International Journal of Modelling Identification and Control, International Journal of Sensor Networks. È stata chair e co-chair in congressi internazionali, come IROS'06 and ICRA'07.

Pubblicazioni

Pubblicazioni su Riviste Internazionali

S. Panzieri, F. Pascucci, and R. Setola.
Simultaneous localisation and mapping of a mobile robot via interlaced extended kalman filter.

to appear in the Special Issue on Nonlinear Observers in Int. Journal of Modelling Identification and Control (IJMIC), 2008

A. Gasparri, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.

An interlaced kalman filter for sensors networks localization.

to appear in the Special Issue on Interdisciplinary Design of Algorithms and Protocols in Wireless Sensor Networks in the International Journal of Sensor Networks (JSNet), 2008

- A. Gasparri, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
Monte carlo filter in mobile robotics localization: A clustered evolutionary point of view.
Journal of Intelligent and Robotic Systems, 47(2):155–174, 2006
- S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
An outdoor navigation system using gps and inertial platform.
IEEE/ASME Trans. on Mechatronics, 7(2):134–142, 2002
- Capitoli di Libri*
- C. Bellini, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
Rt-linux-based controller for the supermario mobile robot.
In B. Siciliano, A. De Luca, C. Melchiorri, and G. Casalino, editors, *Springer Tracts in Advanced Robotics: Advances in Control of Articulated and Mobile Robots*. Springer-Verlag, Heidelberg, D, 2004
- Pubblicazioni in atti di Congressi Intenazionali*
- A. Gasparri, S. Panzieri, and F. Pascucci.
A fast conjunctive resampling particle filter for collaborativemulti-robot localization.
In *Workshop on Formal Models and Methods for Multi-Robot Systems*, Estoril, Portugal, may 2008
- A. Gasparri, S. Panzieri, and F. Pascucci.
Complex networks in spatially structured genetic algorithms: a robotics perspective.
In *European Conf. on Complex Systems (ECCS07)*, Dresden, D, october 2007
- A. Gasparri, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
An integrated framework for simultaneous robot and sensor network localization.
In *6th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV07)*, Toulouse, F, 2007
- A. Gasparri, S. Panzieri, and F. Pascucci.
A spatially structured genetic algorithm for multi/robot localization.
In *13th Int. Conference on Advanced Robotics (ICAR 2007)*, Jeju, Korea, 2007
- A. Gasparri, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
A hybrid active global localisation algorithm for mobile robots.
In *EEE Int. Conference on Robotics and Automation (ICRA 2007)*, Roma, Italy, 2007
- A. Gasparri, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
A spatially structured genetic algorithm over complex networks for mobile robot localisation.
In *IEEE Int. Conference on Robotics and Automation (ICRA 2007)*, Roma, Italy, 2007
- Di Rocco Maurizio and Pascucci Federica.
Sensor network localisation using distributed extended kalman filter.
In *Proc. of IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, 2007*, pages 1–6, Zurich, Switzerland, 4-7 Sept. 2007
- Perillo David, Di Rocco Maurizio, and Federica Pascucci.
Consensus filter for sensor networks localisation and tracking.
In *Proc. of 6th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles*, Toulouse, France, 3-5 Sept. 2007
- A. Gasparri, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
Pose recovery for a mobile manipulator using a particle filter.
In *Proc. of 14th IEEE Mediterranean Symposium on New Directions in Control and Automation*, pages 687–692, Ancona, Italy, 2006
- A. Gasparri, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
Genetic approach for a localisation problem based upon particle filters.
In *Proc. of 8th Int. IFAC Symp. On Robot Control (SYROCO 2006)*, Bologna, Italy, 2006

- S. Panzieri, F. Pascucci, and R. Setola.
Multirobot localisation using interlaced extended kalman filter.
In *Proc. of the 2006 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2006)*, Beijing, China, 2006
- S. Panzieri, F. Pascucci, and R. Setola.
Simultaneous localization and map building algorithm for real-time applications.
In *16th IFAC World Congress*, Praha, Czech Republic, 2005
- S. Panzieri, F. Pascucci, I. Santinelli, and G. Ulivi.
Merging topological data into kalman based slam.
In *0th Int. Symp. on Robotics with Application (ISORA 2004)*, Seville, Spain, 2004
- L. Longega, S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
Indoor robot navigation using log-polar local maps.
In *Prep. of 7th Int. IFAC Symp. on Robot Control*, pages 229–234, Wroclaw, Poland, 2003
- S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
Vision based navigation using kalman approach for slam.
In *11th Int. Conf. on Advanced Robotics*, Coimbra, Portugal, 2003
- P. Lucibello, S. Panzieri, and F. Pascucci.
Suboptimal output regulation of robotic manipulators by iterative learning.
In *11th Int. Conf. on Advanced Robotics*, Coimbra, Portugal, 2003
- C. Bellini, S. Panzieri, and F. Pascucci.
A real-time architecture for low-cost vision based robots navigation.
In *5th IFAC World Congress*, Barcelona, Spain, 2002
- S. Panzieri, F. Pascucci, and G. Ulivi.
An outdoor navigation system using gps and inertial platform.
In *IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics*, Como, Italy, 2001
- S. Panzieri, F. Pascucci, R. Setola, and G. Ulivi.
A low cost vision based localization system for mobile robots.
In *9th Mediterranean Conf. on Control and Automation (MEDSYMP 2001)*, Dubrovnik, Croatia, June 2001

Interessi personali

Tango, musica, subacquea, vela d'altura, cucina, enologia, decoupage, design

La sottoscritta dichiara di essere informata che i dati personali raccolti saranno trattati, anche con strumenti informatici, per gli adempimenti connessi alla presente procedura nel rispetto del D. Lgs. N. 196/2003.

Roma, 1 settembre 2008

Ing. Federica PASCUCCI