

Giuseppe Casalino

Giuseppe Casalino, attualmente in quiescenza dal 1-11-2019, ha ricoperto il ruolo di professore ordinario presso il Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi (DIBRIS) dell'Università di Genova, nell'ambito del quale ha tenuto per molti anni i corsi di Modelling and Control of Robotic Systems per il Master Europeo in Robotica (EMARO) e di Controlli Automatici per il Corso di laurea in Ingegneria Informatica. Fino al suo pensionamento è stato il Direttore del Centro Nazionale Interuniversitario ISME (integrated Systems for the Marine Environment) e membro del Comitato Scientifico di SeaLab; il laboratorio congiunto istituito col CSSN (Centro Studi e Sperimentazione Navale) della Marina Militare Italiana, con sede a La Spezia.

Ha svolto e tuttora svolge (oggi con contratto di ricerca a titolo gratuito) da molti anni attività di ricerca nell'ambito della Robotica e dei Sistemi Autonomi, con interessi generali rivolti a tutti gli aspetti riguardanti problematiche di pianificazione delle azioni e controllo del moto e delle interazioni nell'ambito di organizzazioni multi-robot cooperative; con focalizzazioni al campo della Robotica Marina e sue applicazioni; oltre che nei settori della Robotica Spaziale e di Fabbrica, su specifiche problematiche di manipolazione trasporto autonomo.

E' stato coordinatore e/o responsabile di unità operativa nell'ambito di molti progetti di ricerca e sviluppo in Robotica, Nazionali ed Europee e autore di 150 lavori su argomenti di robotica, pubblicati su riviste e conferenze di livello internazionale