

Giuseppe Casalino: Biografia breve

Giuseppe Casalino, oggi 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 Manipulators 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 (ad 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

Pubblicazioni Prof. Giuseppe Casalino, anni 2019-2021

Simetti E., Casalino G., Wanderlingh F., Aicardi M. (2019) A task priority approach to cooperative mobile manipulation: Theory and experiments. *ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS*, vol. 122, p. 1-12, ISSN: 0921-8890, doi: 10.1016/j.robot.2019.103287

Lorenzo Pollini, Gianluca Antonelli, Filippo Arrichiello, Andrea Caiti, Giuseppe Casalino, Daniela De Palma, Giovanni Indiveri, Matteo Razzanelli, Enrico Simetti (2020). AUV navigation, guidance, and control for geoseismic data acquisition. In: Frank Ehlers. (a cura di): Frank Ehlers, *Autonomous Underwater Vehicles: Design and practice*. p. 469-491, LONDRA:IET, ISBN: 978-1-78561-703-4, doi: 10.1049/SBRA525E_ch17

Sartore C., Campos R., Quintana J., Simetti E., Garcia R., Casalino G. (2019). Control and Perception Framework for Deep Sea Mining Exploration. In: *IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems. PROCEEDINGS OF THE IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS*, p. 6348-6353, Institute of Electrical and Electronics Engineers Inc., ISBN: 978-1-7281-4004-9, ISSN: 2153-0858, Macau, 2019, doi: 10.1109/IROS40897.2019.8967599

Sorial M., Mouawad I., Simetti E., Odone F., Casalino G. (2019). Towards a real time obstacle detection system for unmanned surface vehicles. In: *OCEANS 2019 MTS/IEEE Seattle, OCEANS 2019*. p. 1-8, Institute of Electrical and Electronics Engineers Inc., ISBN: 978-0-578-57618-3, usa, 2019, doi: 10.23919/OCEANS40490.2019.8962685

Naticchi, Nicolo Bastianelli, Baglietto, Marco, Sperinde, Alessandro, Simetti, Enrico, Casalino, Giuseppe (2019). Visual Servoed Autonomous Landing on a Surface Vessel. In: *Proceedings*

OCEANS 2019. p. 1-8, ISBN: 978-1-7281-1450-7, Marseille, 17/06/2019, doi: 10.1109/OCEANSE.2019.8867175

Tomas Cris, Simetti Enrico, Casalino Giuseppe (2021). A Unifying Task Priority Approach for Autonomous Underwater Vehicles Integrating Homing and Docking Maneuvers. In Journal of Marine Sciences and Engineering, Vol. 9, Issue 2, Feb. 2021. [doi:10.3390/jmse9020162](https://doi.org/10.3390/jmse9020162)

Genova, ottobre 2021