

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI MILANO

Procedura di valutazione per la chiamata a professore di I fascia da ricoprire ai sensi dell'art. 24, comma 6, della Legge n. 240/2010 per il settore concorsuale 01/B1 - INFORMATICA, (settore scientifico-disciplinare INF/01 - INFORMATICA) presso il Dipartimento di Informatica Giovanni degli Antoni, **Codice concorso 5547**

Nicola Basilico

CURRICULUM VITÆ ET STUDIORUM, AGGIORNATO A MAGGIO 2024

Informazioni Personali

Nome: Nicola

Cognome: Basilico

Data e luogo di nascita: 10 Dicembre 1981, Desio (MI)

Indirizzo: Dipartimento di Informatica “Giovanni Degli Antoni”, Via Celoria 18, 20133 - Milano (MI)

Telefono: +39 (02) 503 16 289 (ufficio); +39 347 45 15 131 (mobile)

E-mail: nicola.basilico@unimi.it

Homepage: <http://basilico.di.unimi.it>

Formazione

Febbraio 2011

Dottorato di Ricerca in Ingegneria dell'Informazione, Politecnico di Milano, Italia

Titolo della dissertazione:

Navigation strategies for exploration and patrolling with autonomous mobile robots

Relatore: prof. Francesco Amigoni

Contro-relatore: prof. Gal A. Kaminka (Bar-Ilan University, Israele)

Luglio 2007

Laurea Specialistica in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, Italia

Titolo della tesi:

Un'architettura multiagente basata sulla negoziazione cooperativa per lo sviluppo di sistemi di intrusion detection.

Relatore: prof. *Francesco Amigoni*

Marzo 2005

Laurea Triennale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, Italia

Luglio 2001

Diploma di maturità scientifica, Liceo Scientifico “G.B. Grassi”, Saronno (VA), Italia

Attività Professionali

Marzo 2020–presente

Professore Associato per il settore concorsuale 01/B1 - Informatica, settore scientifico-disciplinare INF/01-Informatica presso il Dipartimento di Informatica “Giovanni Degli Antoni”, Università degli Studi di Milano

Marzo 2017–Marzo 2020

Ricercatore a tempo determinato (ai sensi dell’art. 24 comma 3, lettera “b”, della Legge n. 240/10), presso il Dipartimento di Informatica “Giovanni degli Antoni”, Università degli Studi di Milano

Dicembre 2013–Dicembre 2016

Ricercatore a tempo determinato (ai sensi dell’art. 24 comma 3, lettera “a”, della Legge n. 240/10), presso il Dipartimento di Informatica “Giovanni degli Antoni”, Università degli Studi di Milano

Settembre 2013–Dicembre 2013

Ricercatore a Contratto presso l’istituto “Dalle Molle” per gli Studi sull’Intelligenza Artificiale (IDSIA), Università della Svizzera italiana (USI) - Scuola Universitaria Professionale della Svizzera Italiana (SUPSI), Manno, Svizzera

Gennaio 2013–Giugno 2013

Assegnista di Ricerca (ai sensi dell’art. 22 della Legge n. 240/10) presso il Dipartimento di Elettronica Informazione e Bioingegneria, Politecnico di Milano

Giugno 2011–Novembre 2012

Ricercatore post-doc presso il Robotics Laboratory, Department of Electrical Engineering and Computer Science, University of California, Merced, CA, USA

Gennaio 2008–Gennaio 2011

Dottorando di Ricerca in Ingegneria dell’Informazione presso il Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria, Politecnico di Milano

Didattica

Ho svolto didattica sia in Corsi di Laurea di area tecnica e informatica, che in programmi come il Dottorato in Informatica e Master di primo e secondo livello. In tali contesti, ho avuto un’ampia gamma di esperienze, da insegnamenti di primo anno con un alto numero di studenti (>100) e contenuti di base, a corsi avanzati con contenuti specializzati. Questa diversificazione ha contribuito alla mia capacità presentare in modo chiaro e stimolante e mi ha dato un metodo con cui gestire lezioni, esami, ricevimenti, progetti e tesi. I questionari della didattica da anni dimostrano un netto apprezzamento da parte degli studenti, con punteggi stabilmente superiori alla media.

La mia visione della didattica universitaria si basa su organizzazione e formazione. Una buona organizzazione è la premessa per il raggiungimento degli obiettivi formativi nonché un atto di rispetto verso lo studente. Nei miei insegnamenti, presto cura a puntualità, chiarezza delle modalità d’esame e avvisi, perfezionamento e diffusione dei materiali e disponibilità per gli studenti. Tra una edizione e la successiva, introduco miglioramenti sulla base dei feedback ricevuti.

Dal lato formativo penso che la didattica non solo debba essere svolta con dedizione e passione, ma che queste caratteristiche vadano trasmesse al pari dei contenuti. Nelle mie lezioni mi sforzo di

stimolare l'engagement degli studenti promuovendo l'interazione, incoraggiando la risoluzione autonoma dei problemi e il pensiero critico. Ogni volta che è possibile, incorporo esempi di ricerca e problemi del mondo reale per inquadrare i concetti accademici in un contesto impattante. Promuovo iniziative come seminari di esperti, challenge e approfondimenti autonomi. Voglio che il completamento di un mio insegnamento sia per lo studente un punto di partenza.

CORSI/MODULI DI CUI TITOLARE

Per Corsi di Laurea:

2020-presente

Intelligenza Artificiale I (48 ore, 6 CFU), Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano; tenuto annualmente dall'A.A. 2020/2021 all'A.A. 2023/2024.

2020-presente

Architettura degli Elaboratori I (36 ore, 3.6 CFU), Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano; tenuto annualmente dall'A.A. 2020/2021 all'A.A. 2023/2024.

2020-presente

Architettura degli Elaboratori II (36 ore, 3.6 CFU), Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano; tenuto annualmente dall'A.A. 2020/2021 all'A.A. 2023/2024.

2014-2020

Architettura degli Elaboratori I, modulo di laboratorio (24 ore, 2.4 CFU), Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano; tenuto annualmente dall'A.A. 2014/2015 all'A.A. 2019/2020.

2013-2020

Architettura degli Elaboratori II, modulo di laboratorio (24 ore, 2.4 CFU), Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano; tenuto annualmente dall'A.A. 2013/2014 all'A.A. 2019/2020.

2020

Programmazione I, modulo di laboratorio (36 ore, 3.5 CFU), Laurea Triennale in Matematica, Università degli Studi di Milano; A.A. 2019/2020.

2019

Sistemi Intelligenti Avanzati (12 ore, 1.5 CFU), Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano; A.A. 2019/2020.

2017-2020

Realtà Virtuale (6 ore, 0.75 CFU), Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano; A.A. 2017/2016, 2019/2020.

2019

Sistemi Intelligenti (6 ore, 0.75 CFU), Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano; A.A. 2017/2018.

2017

Informatica (18 ore, 3 CFU), Corso di Laurea in valorizzazione e tutela dell'ambiente e del territorio montano - Edolo, Università degli Studi di Milano; A.A. 2016/2017.

2014-2016

Competenze di Informatica per la Medicina (18 ore, 3 CFU), per le Lauree Triennali nella facoltà di Medicina e Chirurgia, Università degli Studi di Milano; A.A. 2014/2015, 2015/2016.

Per il Dottorato di Ricerca:

2024–presente

Autonomous Mobile Robots as Embodied Multi-Agent Systems: from Perception to Planning Algorithms (10 ore, 2 CFU), per il Dottorato in Informatica, Università degli Studi di Milano; A.A. 2023/2024.

2016, 2020

Principi di teoria dei giochi nei sistemi multiagente: algoritmi e applicazioni (15 ore, 3 CFU), per il Dottorato in Informatica, Università degli Studi di Milano; A.A. 2015/2016, 2020/2021.

Nei Master:

2020–presente

Artificial Intelligence (21 ore, 2 CFU, eccetto A.A. 2020/2021: 15 ore, 1 CFU), Master di secondo livello in Data Science for Economics, Business and Finance, Università degli Studi di Milano; A.A. 2020/2021, 2021/2022, 2022/2023, 2023/2024.

2023–presente

Fondamenti di Architetture e Sistemi (20 ore, 2 CFU), Master in Cybersecurity e Protezione Dati, Università degli Studi di Milano; A.A. 2022/2023.

2023–presente

Fondamenti di Programmazione (20 ore, 2 CFU), Master in Cybersecurity e Protezione Dati, Università degli Studi di Milano; A.A. 2022/2023.

2017–2019

Elements of Artificial Intelligence and Expert Systems (10 ore, 1 CFU), Master di secondo livello in Data Science for Economics, Business and Finance, Università degli Studi di Milano; A.A. 2017/2018, 2018/2019.

Assistenze alla docenza:

2014–2016

Seminari didattici su nell'insegnamento di Sistemi Intelligenti (6 ore), Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano; A.A. 2013/2014, 2015/2016.

2014–2015

Seminari didattici nell'insegnamento di Architettura degli Elaboratori, Lauree Triennali in Informatica per la Comunicazione Digitale e Informatica Musicale, Università degli Studi di Milano; A.A. 2014-2015.

2010–2011

Seminari didattici nell'insegnamento di Sistemi Informatici, Laura Triennale in Ingegneria Automatica, Politecnico di Milano.

2009–2010

Seminari didattici nell'insegnamento di Sistemi informatici/Informatica Industriale, Laura Triennale in Ingegneria Automatica, Politecnico di Milano.

2007–2009

Seminari didattici e tutoraggio di laboratorio nell'insegnamento di Informatica B, Laurea triennale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano.

RELATORE/CO-RELATORE DI TESI

Per il Dottorato di Ricerca:

- *Michele Antonazzi*, titolo della dissertazione: “Enhancing collaborative robots with deep learning-based vision modules”, Dottorato in Informatica, Università degli Studi di Milano, (*supervisione in corso*).
- *Jacopo Banfi*, titolo della dissertazione: “Coordinated navigation strategies for teams of communication-restricted mobile robots”, Dottorato in Ingegneria dell’Informazione, Politecnico di Milano, 2018 (*co-supervisione*).
- *Giuseppe De Nittis*, titolo della dissertazione: “Surveilling and Protecting Environment and Complex Infrastructures Against Lawbreakers”, Dottorato in Ingegneria dell’Informazione, Politecnico di Milano, 2018 (*co-supervisione*).

Per la Laurea Magistrale:

- *Matteo Alberti*, titolo della tesi: “Privacy-oriented deep learning for object detection in curious cloud-based robot ecosystems”, Laurea Magistrale in Sicurezza Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2023/2024, (*in corso*).
- *Luca Rompani*, titolo della tesi: “Mobile robot motion control and planning in dynamic environments”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2023/2024, (*in corso*).
- *Alex Hubert Jacques Bassot*, titolo della tesi: “Approximation algorithms for the overlapping partitions problem in multirobot graph patrolling”, Laurea Magistrale in Matematica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2023/2024, (*in corso*).
- *Niccolò Cappellini*, titolo della tesi: “Leveraging zero-shot segmentation and large language models for unsupervised domain adaptation in robot vision”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2023/2024, (*in corso*).
- *Stefano D’Ambra*, titolo della tesi: “Ottimizzazione black-box e algoritmi genetici per il tuning di parametri in agenti intelligenti di videogiochi di corse”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2023/2024, (*in corso*).
- *Giuseppe Carugno*, titolo della tesi: “Applying deep reinforcement learning to multi-agent patrolling on graphs”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Riccardo Simone Bocchi*, titolo della tesi: “Dinamiche di deterrenza nella definizione e studio di strategie per security games”, Laurea Magistrale in Matematica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2021/2022.
- *Michele Antonazzi*, titolo della tesi: “Robust door detection in autonomous mobile robots”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Giuseppe Bartiromo*, titolo della tesi: “Rendezvous e shape control in sistemi multi-robot”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020-2021.
- *Devi Venkat Gorla*, titolo della tesi: “Integration of roomclour Channel Manager with OTA like channels: three case studies (Ryanair, Ezee, Centrix and Centrotel)”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2019/2020.

- *Andrea Giuffrida*, titolo della tesi: “An empirical comparison of multi-agent path-finding algorithms: classic and learning-based models in realistic warehouse environments”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2022/2023, (*co-relatore*).
- *Andrea Bignoli*, titolo della tesi: “Graph Attentional Neural Networks in Multi-Agent Pickup and Delivery Problems”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2021/2022, (*co-relatore*).
- *Andrea di Pietro*, titolo della tesi: “Multi-Agent Pickup and Delivery with Task Probability Distribution”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2021/2022, (*co-relatore*).
- *Giacomo Lodigiani*, titolo della tesi: “Robustness in Multi-Agent Pickup and Delivery with Delays”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2020/2021, (*co-relatore*).
- *Matteo Bellusci*, titolo della tesi: “Multi-agent path-finding in configurable environments”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2018/2019, (*co-relatore*).
- *Jacopo Essenziale*, titolo della tesi: “Design and development of a suite of exergames and of an analysis platform for therapists in home rehabilitation”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2016/2017, (*co-relatore*).
- *Manuel Pezzera*, titolo della tesi: “Analisi sperimentale di strategie di pattugliamento per squadre di droni autonomi”, A.A. 2016/2017, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, (*co-relatore*).
- *Simone Mentasti*, titolo della tesi: “Controllo di volo automatico per un drone atto al rilievo tridimensionale di oggetti”, Laurea Magistrale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2015/2016, (*co-relatore*).
- *Alessandro Colombo*, titolo della tesi: “Patrolling Security Games: allarmi spazialmente e funzionalmente imperfetti”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2014/2015, (*co-relatore*).
- *Giuseppe De Nittis*, titolo della tesi: “Surveillance and protection of critical targets by means of a spatially uncertain alarm system” Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2013/2014, (*co-relatore*).
- *Alessandro Ditta*, 2012–2013, titolo della tesi: “Un modello per pattugliamento strategico in presenza di allarmi spazialmente imperfetti”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2012/2013, (*co-relatore*).
- *Luca Goffredi*, titolo della tesi: “Algoritmi per la ricerca di politiche ottime per il routing a due hop nelle delay tolerant network multi-classe con beaconing”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2012/2013, (*co-relatore*).
- *Alberto Quattrini Li*, titolo della tesi: “Sviluppo di un framework per la valutazione delle performance in strategie di esplorazione per robot autonomi”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2010/2011, (*co-relatore*).
- *Pietro Testa*, titolo della tesi: “Tecniche algoritmiche e strumenti software per lo studio di patrolling security games”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2009/2010, (*co-relatore*).

- *Federico Villa*, titolo della tesi: “Pattugliamento strategico multi-robot in ambienti di topologia arbitraria”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2009/2010, (*co-relatore*).
- *Dario Facchi, Alessandra Tonetti*, titolo della tesi: “Definizione e valutazione di strategie di esplorazione basate su MCDM per search and rescue con robot mobili autonomi”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2009/2010, (*co-relatore*).
- *Davide Rossignoli*, titolo della tesi: “Definizione e valutazione sperimentale di un modello strategico per una camera di sorveglianza”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2009/2010, (*co-relatore*).
- *Simone Priamo*, titolo della tesi: “Dal patrolling al pursuit evasion: estensione e valutazione sperimentale di un modello strategico”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2009/2010, (*co-relatore*).
- *Chiara Nichetti*, titolo della tesi: “Definizione e valutazione di metodi di coordinamento per robot mobili autonomi in applicazioni di search and rescue”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2009/2010, (*co-relatore*).
- *Alessandro Saporiti, Stefano Troiani*, titolo della tesi: “Simulazione e valutazione di un modello per il pattugliamento strategico tramite robot mobili”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2008/2009, (*co-relatore*).
- *Michele Mediolì*, titolo della tesi: “Strategie di esplorazione basate su MCDM per applicazioni di search and rescue con robot mobili”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2008/2009, (*co-relatore*).
- *Thomas Rossi*, titolo della tesi: “Pattugliamento Robotico: modelli leader-follower non cooperativi e loro formulazioni matematiche”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2008/2009, (*co-relatore*).
- *Alessandro Busi*, titolo della tesi: “Tecniche di pattugliamento tramite robot mobili”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2008/2009, (*co-relatore*).
- *Alberto Filisetti*, titolo della tesi: “Definizione e valutazione sperimentale di strategies di esplorazione multi-criterio per robot mobili”, Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico di Milano, A.A. 2007/2008, (*co-relatore*).

Per la Laurea Triennale:

- *Alessandro Mangili*, titolo della tesi: “Automatizzazione del processo di estrazione dati dai robot e labeling dei dati”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2023/2024.
- *Alessandro Tellarini*, titolo della tesi: “Reconnection Multi-Agent Pathfinding (R-MAPF): generazione efficiente di percorsi verso punti di incontro per un gruppo di agenti”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Lorenzo Leoncini*, titolo della tesi: “Sviluppo e integrazione in ROS di behavior trees per un robot mobile autonomo creati attraverso interazioni vocali”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Andrea Fumagalli*, titolo della tesi: “Sviluppo di istruzioni mixed-initiative per la teleoperazione di robot mobili”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.

- *Ikram Bourras*, titolo della tesi: “Progettazione e valutazione di usabilità in un’applicazione web per il disegno collaborativo tra bambini e anziani”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Francesco Scipione*, titolo della tesi: “Studio di algoritmi di multi-agent pathfinding con requisiti di incontro fra agenti”, Laurea Triennale in Informatica per la Comunicazione Digitale, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Riccardo Raffini*, titolo della tesi: “Architettura software per la raccolta dati e creazione di dataset in ambienti interattivi simulati”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Simone Rover*, titolo della tesi: “Sviluppo della parte backend di un sistema web-based per il controllo di un robot mobile attraverso il sistema operativo ROS”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Daniel Bartolomei*, titolo della tesi: “Sviluppo di una interfaccia web per il controllo di un collaborativo mobile robot”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Gabriele Giovanni Somaschini*, titolo della tesi: “Integrazione di robust frequency-based structure extraction con ROS, il Robot Operating System”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Luca Rompani*, titolo della tesi: “Sviluppo di skill di dialogo integrate con il sistema di navigazione di un robot mobile”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2022/2023.
- *Matteo Alberti*, titolo della tesi: “Analysing ROS security: a ROS2 teleop webapp as a study case”, Laurea Triennale in Sicurezza dei Sistemi e delle Reti Informatiche, Università degli Studi di Milano, A.A. 2021/2022.
- *Davide Varricchio*, titolo della tesi: “Progettazione, sviluppo e testing sul campo di una web app per la somministrazione remota di test clinici per la disgrafia”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2021/2022.
- *Riccardo Barazzotto*, titolo della tesi: “Pathfinding con minaccia”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2021/2022.
- *Alberto Bruni*, titolo della tesi: “Applicazione e valutazione di un algoritmo di fall detection su dataset MCFD”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2021/2022.
- *Mauro Tellaroli*, titolo della tesi: “Multirobot exploration autonoma per rendezvous in ambienti sconosciuti”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2021/2022.
- *Mirto Randellini*, titolo della tesi: “Analisi sperimentale di algoritmi di goal recognition in ambito pathfinding”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Leonardo Monchieri*, titolo della tesi: “Sviluppo e integrazione di una applicazione web per la supervisione e analisi dei dati di un centro di attività social”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Marco Faberi*, titolo della tesi: “Sviluppo di un’applicazione basata sul runtime system NodeJS volta a facilitare l’interazione a distanza tra i soggetti maggiormente colpiti dalla pandemia di Covid-19”, Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.

- *Matteo Dell'Acqua*, titolo della tesi: "Algoritmi per pattugliamento robusto su grafo", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Francesco Torgano*, titolo della tesi: "Studio e sviluppo di agenti orientati al divertimento per UNO", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Francesco Milano*, titolo della tesi: "Sviluppo di moduli Text-to-Speech e Speech-to-Text locali basati su ROS per un framework di Human-Robot Interaction", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Stefano Capelli*, titolo della tesi: "Studio e sviluppo di agenti orientati al divertimento per UNO", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Elisabetta Casartelli*, titolo della tesi: "Tecniche di rilevazione di anomalie in applicazioni di single-robot path-finding", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Gabriel Fazzari*, titolo della tesi: "Detection di attacchi brute-force al protocollo RDP: sviluppo di un approccio basato su Machine Learning e relativa integrazione in un sistema SIEM aziendale", Laurea Triennale in Sicurezza dei Sistemi e delle Reti Informatiche, Università degli Studi di Milano, A.A. 2020/2021.
- *Andrea Tomasi*, titolo della tesi: "Multi-agent path-finding a minima esposizione: estensione e studio dell'algoritmo conflict-based search", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2019/2020.
- *Niccolò Cappellini*, titolo della tesi: "Soluzioni di realtà mista per la navigazione di robot mobili", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2018/2019.
- *Luca De Concilio*, titolo della tesi: "Definizione e valutazione di strategie di pattugliamento per un robot sotto sorveglianza", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2018/2019.
- *Davide Marcantoni*, titolo della tesi: "Valutazione Sperimentale del Costo di Coordinamento in Sistemi Multirobot Impegnati in Missioni di Sorveglianza" Laurea Triennale in Informatica per la Comunicazione Digitale, Università degli Studi di Milano, A.A. 2018/2019.
- *Filippo Vajana*, titolo della tesi: "Integrazione di valutazioni del fattore di rischio nell'esecuzione di strategie di search and rescue con robot mobili autonomi", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2015/2016.
- *Ilaria Di Maro*, titolo della tesi: "La protezione del software tramite offuscamento del codice: un'impostazione basata sulla teoria dei giochi", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano,, A.A. 2016/2016.
- *Alessandro Tironi*, titolo della tesi: "Design of a tool for computing and visualizing multi-robot pursuit-evasion strategies on graphs", Laurea Triennale in Informatica, Università degli Studi di Milano, A.A. 2015/2016.

Attività di Servizio

Per il dipartimento di afferenza:

2019–presente

Membro della *Commissione Studenti Erasmus ed Internazionali*, Dipartimento di Informatica “Giovanni Degli Antoni”, Università degli Studi di Milano.

2019–presente

Membro della *Commissione Paritetica Docenti-Studenti* come responsabile del Corso di Laurea Triennale in Informatica, Dipartimento di Informatica “Giovanni Degli Antoni”, Università degli Studi di Milano.

2015–presente

Membro del *Collegio di Dottorato in Informatica*, Dipartimento di Informatica “Giovanni Degli Antoni”, Università degli Studi di Milano.

2024

Membro della *Commissione esaminatrice per l'ammissione alla Laurea Magistrale in Informatica degli studenti internazionali*, Dipartimento di Informatica “Giovanni Degli Antoni”, Università degli Studi di Milano.

2023

Membro della *Commissione esaminatrice per il concorso di ammissione al 39° ciclo di Dottorato di Ricerca in Informatica*, designato con Decreto Rettorale n. 2338/2023 del 28 aprile 2023, Dipartimento di Informatica “Giovanni Degli Antoni”, Università degli Studi di Milano.

Per qualificate istituzioni pubbliche o private:

Maggio 2024

Membro esterno della *Commissione di Valutazione per il Dottorato in Automatics, Electronics, and Telematics Engineering, International Doctoral School of the University of Seville*, candidato: *Samuel Yanes Luis*, titolo della dissertazione: “Deep reinforcement learning for adaptive monitorization and patrolling of water resources with unmanned surface vehicles”.

Dicembre 2023

Membro esterno della *Commissione di Valutazione per il Dottorato in Data Science, Loyola University Andalusia*, candidata: *Micaela Carolina Jara Ten Kathen*, titolo della dissertazione: “Informative Path Planning Based on Swarm Intelligence for a Fleet of Autonomous Surface Vehicles for Water Resource Monitoring”.

Gennaio 2022

Membro esterno della *Commissione di Valutazione per il Dottorato in Electrical Engineering and Computer Science, University of California (Merced)*, candidato: *Carlos Eduardo Diaz Alvarenga*, (*Difesa programmata per Giugno 2024*).

Febbraio 2023

Incarico di revisore ricevuto dal Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria, Scuola di Dottorato in Bioingegneria, per la tesi di dottorato della candidata Linda Greta Dui dal titolo “Novel ICT solutions to support the early screening of specific learning disabilities and the characterization of handwriting evolution”

Aprile 2022

Incarico di research proposal reviewer affidato dalla Israel Science Foundation (ISF) per un progetto dal titolo “Search for Smart Evaders and Defense against Smart Invaders with Swarms of Agent” (Revisore per la proposal iniziale e per una versione rivista).

Novembre 2021

Svolgimento di una perizia tecnica avente come oggetto l’attività di Ricerca e Sviluppo di Algoritmi di Intelligenza Artificiale per la startup ML cube S.r.l. La perizia è stata finalizzata alla (1) valutazione di un progetto di ricerca e sviluppo in ambito AI, (2) asseverazione del valore economico, (3) asseverazione della coerenza tecnico-funzionale del progetto.

Novembre 2020

Incarico di revisore ricevuto dalla Faculty of Informatics della Università Masaryk per la tesi di dottorato del candidato David Klaska dal titolo “Efficient Synthesis of Finite-Memory Strategies in Patrolling Games” (referente prof. Antonin Kucera).

Novembre 2020

Incarico di tenure evaluation affidato dal Department of Electrical and Computer Engineering at the American University of Beirut, Lebanon per la valutazione del passaggio a Tenured Associate Professor di un candidato Associate Professor.

Luglio 2020

Incarico di project proposal reviewer da parte della Czech Science Foundation (il principale ente di finanziamento pubblico nella Repubblica Ceca) per il progetto “Algorithms for Solving Infinite and Large Games”

Marzo 2017

Incarico di reviewer per un research grant proposal affidato dalla [United States-Israel Binational Science Foundation](#) per un progetto dal titolo “Multi-agent path finding: from the laboratory to the real-world”.

Luglio 2016

Incaricato dallo parte dello [Schmidt Ocean Institute \(SOI\)](#) di valutare una research proposal dal titolo “Cooperative Exploration With Under-actuated Autonomous Vehicles in Hazardous Environments” nell’ambito dell’esplorazione cooperativa con robot autonomi in ambienti marini.

Ricerca

I miei interessi di ricerca si collocano all’intersezione tra l’Intelligenza Artificiale e la Robotica Autonoma con riferimento alle tecniche studiate nei sotto-campi dei Sistemi Multiagente e del Machine Learning. I robot autonomi sono *agenti* il cui ciclo di percezione-azione è immerso nel mondo reale. Abbracciando ambiti applicativi che vanno dalla sicurezza all’assistenza sanitaria, la Robotica Autonoma è oggi una delle sfide più difficili per l’Intelligenza Artificiale, ma anche una delle più promettenti. La mia attività di ricerca contribuisce a questo ambito attraverso lo studio di metodi per dotare sistemi composti da più robot/agenti della capacità di calcolare decisioni efficienti in contesti caratterizzati da difficoltà come vincoli, incertezza o la presenza di avversari. La metodologia che seguo è quella della definizione e sperimentazione di approcci computazionali per il planning autonomo in modelli dell’ambiente costruiti attraverso le percezioni dei robot.

La mia ricerca è risultata, ad oggi, in oltre 70 articoli pubblicati nelle principali conferenze e riviste scientifiche del settore, con più di 3000 citazioni e un h-index di 29 ([Google Scholar](#)). Ho contribuito attivamente a progetti di ricerca internazionali finanziati da organizzazioni come DARPA e la Commissione Europea, ricoprendo sia ruoli di partecipazione che di coordinamento. Collaboro regolarmente con gruppi di ricerca nazionali e internazionali.

Da più di dieci anni sono un membro attivo della mia comunità scientifica. Sono attualmente Associate Editor per la [IEEE Robotics and Automation Magazine](#), tra le riviste internazionali di riferimento per la Robotica e l'Automazione e Controllo. Presto regolare servizio come Associate Editor per [IROS](#) e [ICRA](#), le conferenze internazionali di riferimento in Robotica. Sono parte del Program Committee di prestigiose conferenze internazionali in ambito AI e Robotica, tra cui [IJCAI](#), [AAAI](#) e [AAMAS](#). Per quest'ultima, la conferenza internazionale di riferimento in ambito Sistemi Multiagente, ho ricoperto importanti ruoli organizzativi.

PROGETTI

Nicola Basilico ha svolto attività di ricerca nell'ambito dei seguenti progetti:

Ottobre 2020–Aprile 2023

Nell'ambito del progetto [ESSENCE](#) (Empathic platform to personally monitor, Stimulate, enrich, and aSsist Elders aNd Children in their Environment) finanziato dalla Commissione Europea nel programma “SFIDE PER LA SOCIETÀ - Salute, evoluzione demografica e benessere”, argomento “Medical technologies, Digital tools and Artificial Intelligence (AI) analytics to improve surveillance and care at high Technology Readiness Levels (TRL)”:

- Membro del team di ricerca internazionale che ha contribuito al progetto
- Coordinamento delle attività di ricerca, sviluppo e testing dell'unità dell'Università degli Studi di Milano in tutti i work package e task in cui questa è stata coinvolta
- Leader del Work Package 3 “Analyze and refine the engineered prototype”: coordinamento e supervisione delle attività di ricerca e di sviluppo su tutti i task del work package per l'unità dell'Università degli Studi di Milano.

Marzo 2021–Dicembre 2021

Nell'ambito del progetto Self-organizing Photonic Quantum Links (S-O PhoQuLis), finanziato dall'Università degli Studi di Milano tramite il bando Seal of Excellence (SoE) SEED 2020:

- Responsabile dell'unità di ricerca del Dipartimento di Informatica dell'Università degli Studi di Milano.

Gennaio 2017–Marzo 2020

Nell'ambito del progetto europeo [MOVECARE](#) (Multiple-actOrs Virtual Empathic CARgiver for the Elder) finanziato dalla Commissione Europea nel programma “LEADERSHIP INDUSTRIALE - Leadership nel settore delle tecnologie abilitanti e industriali - Tecnologie dell'informazione e della comunicazione (TIC)”, argomento “System abilities, development and pilot installations”:

- Membro del team di ricerca internazionale che ha contribuito al progetto
- Co-leader del Work Package 7 “Community-Based Activity Centre”: coordinamento e supervisione delle attività di ricerca e di sviluppo su tutti i task del work package.
- Leader del Task 8.3 “System testing and validation”: supervisione e svolgimento della campagna sperimentale del sistema nelle fasi precedenti dello studio pilota
- Leader del Task 9.3 “Overall platform and testing”: supervisione e svolgimento della campagna sperimentale parte dello studio pilota sul campo

- Coordinatore per l'unità di ricerca dell'Università degli Studi di Milano dell'attività del Work Package 3 (Implementation requirements), Work Package 8 (Integration and testing) e Work Package 9 (Testing with users)

Gennaio 2020–Dicembre 2020

Nell'ambito del progetto “Invecchiamento sano e attivo attraverso SocIal ROBOTICS (SI-ROBOTICS)” finanziato dal Ministero dell'Istruzione, dell'Università e della Ricerca (MIUR) con il Programma Operativo Nazionale (PON “Ricerca e Innovazione”)

- Membro del team di ricerca nell'ambito degli Obiettivi Realizzativi del progetto (nello specifico: Analisi dei bisogni e della pratica clinica per invecchiare in salute e mantenersi attivi nella società; Design e sviluppo del Social Robot; Progettazione e Sviluppo IoT; Servizi Software e Funzionalità basate su AI; Integrazione del Sistema e Progettazione dei Servizi; Sperimentazione e valutazione; Gestione, Innovazione, Divulgazione ed Exploitation)

Settembre 2013–Dicembre 2013

Nell'ambito del progetto NCCR-Robotics sotto-progetto *Let's play together with robot swarms* finanziato da NCCR Robotics, Center of Excellence of Swiss National Science Foundation (NSF)

- Ricercatore post-doc

Gennaio 2013–Giugno 2013

Nell'ambito del progetto PRIN finanziato dal Ministero Italiano dell'Università e della Ricerca (MIUR):

- Assegnista di ricerca

Marzo 2011–Settembre 2012

Nell'ambito del progetto *Systems of Neuromorphic Adaptive Plastic Scalable Electronics (SyNAP-SE, fase 2)*, finanziato dall' Agenzia Americana per i Progetti di Ricerca Avanzata di Difesa (DARPA)

- Ricercatore post-doc

RICONOSCIMENTI

Dicembre 2023

Abilitazione Scientifica Nazionale per il ruolo di professore ordinario di Informatica (conseguita il 12 Dicembre 2023, 01/B1, ASN 2021).

Aprile 2017

Abilitazione Scientifica Nazionale per il ruolo di professore associato di Informatica (conseguita il 10 Aprile 2017, 01/B1, ASN 2016).

Gennaio 2016

Il Comitato per l'Innovazione e la Standardizzazione dei Sistemi Informativi e delle Telecomunicazioni dell'Amministrazione della Pubblica Sicurezza riconosce la rilevanza delle attività di ricerca svolte da Nicola Basilico nell'ambito dei Security Games per la pianificazione strategica dei servizi di vigilanza della Polizia di Stato. La valutazione positiva di interesse del Comitato è stata espressa anche in funzione di una proposta di progetto PRIN 2015, per cui Nicola Basilico si è proposto come responsabile dell'unità locale dell'Università degli Studi di Milano.

Agosto 2014

L'articolo "Distributed online patrolling with multi-agent teams of sentinels and searchers" [IC.35] viene selezionato tra i sei finalisti per il best paper award dell'International Symposium on Distributed Autonomous Robotics Systems, 2014

Giugno 2012

Vincitore del Premio per NeoDottori di Ricerca "Marco Cadoli" assegnato dall'Associazione Italiana per l'Intelligenza Artificiale (AI*IA) per la miglior tesi di dottorato in Intelligenza Artificiale, 2012

Settembre 2009

Vincitore del Best Student Paper Award per l'articolo "Extending algorithms for mobile robot patrolling in the presence of adversaries to more realistic settings" [IC.52] IEEE/WIC/ACM International Conference on Intelligent Agent Technology, 2009

Novembre 2007

Vincitore di una borsa di studio finanziata dal Ministero dell'Istruzione, dell'Università e della Ricerca per lo svolgimento del dottorato di ricerca in Ingegneria dell'Informazione presso il Politecnico di Milano, 2008

COLLABORAZIONI INTERNAZIONALI

2014-presente

Membro del gruppo di ricerca su "Robotic Patrolling" tra il Robotics Laboratory, University of California, Merced (referente prof. S. Carpin) e l'Applied Intelligent Systems Lab, Università degli Studi di Milano (referente prof. N. Basilico). Le attività di collaborazione (in corso) nel gruppo di ricerca si concentrano sullo studio di algoritmi di planning per problemi di sorveglianza autonoma con robot mobili. La collaborazione ha coinvolto, per un periodo, un membro della Naval Postgraduate School of Monterey (T. H. Chung). *Ruolo: co-direzione delle attività ricerca.* Pubblicazioni (selezione): [IC.10],[IC.14],[IC.19],[IC.35],[IC.33],[IC.8]

2017-2024

Membro del gruppo di ricerca su "Assistive Robotics" tra l'Applied Intelligent Systems Lab, Università degli Studi di Milano (referente prof. N. A. Borghese), la Örebro University (referente prof. A. Loutfi), la University of Malaga (referente: prof. J. Gonzalez-Jimenez), il Politecnico di Milano (referente prof. S. Ferrante), la University of Plymouth (referente prof. A. Cangelosi), l'Eurecat Centre Tecnològic (referente D. M. Martinez), Ab.Acus research (referente M. Bulgheroni) e altri partner industriali internazionali. Le attività di ricerca del gruppo si sono concentrate sullo studio di sistemi di tecnologia assistiva a lungo termine con particolare riferimento all'impiego di robot mobili. Le attività sono iniziate nell'ambito del progetto europeo MOVECARE e poi, con alcuni partner accademici (University of Malaga) è proseguita oltre il progetto europeo. *Ruolo: co-direzione delle attività di ricerca, coordinamento dell'unità del laboratorio di appartenenza (AISLab, Università degli Studi di Milano).* Pubblicazioni (selezione): [IC.11],[IC.4],[IC.2],[IC.1],[IC.1],[IC.1]

2015-2018

Membro del gruppo di ricerca su "Autonomous Robots" tra l'Autonomous Field Robotics Lab, University of South Carolina (referente prof. I. Rekleitis), l'Artificial Intelligence and Robotics Lab, Politecnico di Milano (referente prof. F. Amigoni) e l'Applied Intelligent Systems Lab, Università degli Studi di Milano (referente Dr. N. Basilico). Le attività di collaborazione nel gruppo di ricerca si è focalizzata sullo studio teorico e valutazione sperimentale di algoritmi di planning per sistemi multirobot autonomi. *Ruolo: co-direzione delle attività di ricerca.* Pubblicazioni: [IC.30],[JR.8],[IC.23],[IC.22].

2014–2019

Membro del gruppo di ricerca su “Algorithmic Game Theory” tra il Game Theory and Computation group, Politecnico di Milano (referente prof. N. Gatti) la University of Southampton (referente, Dr. S. Coniglio) e l’Applied Intelligent Systems Lab, Università degli Studi di Milano (referente Dr. N. Basilico). Le attività di collaborazione nel gruppo di ricerca si sono concentrate sullo studio di algoritmi di teoria dei giochi per problemi di allocazione strategica di risorse. *Ruolo: attività di ricerca e sviluppo, co-supervisione di uno studente di dottorato.* Pubblicazioni: [IC.36],[IC.31],[IC.25],[JR.11],[JR.9],[IC.29],[IC.27],[JR.5]

2013

Membro del gruppo di ricerca su “Security Games” tra l’Artificial Intelligence and Robotics Lab, Politecnico di Milano (referente prof. N. Gatti) e la University of Southampton (referente prof. N. Jennings). Le attività di collaborazione nel gruppo di ricerca si sono concentrate sullo studio di uno specifico problema riguardante l’estensione di un modello di teoria dei giochi per la sorveglianza strategica. *Ruolo: attività di ricerca e sviluppo.* Pubblicazioni: [IC.38]

2009–2011

Membro del gruppo di ricerca su “Autonomous Mobile Robots” tra l’Artificial Intelligence and Robotics Lab, Politecnico di Milano (referente prof. F. Amigoni) e l’Autonomous Intelligent Systems Group, University of Bonn (referente prof. S. Behnke). Le attività di collaborazione nel gruppo di ricerca si sono concentrate sullo studio di strategie di esplorazione per robot mobili autonomi. *Ruolo svolto: attività di ricerca e sviluppo.* Pubblicazioni: [IC.47],[IC.42]

PRESENTAZIONI E SEMINARI

Come relatore presso conferenze e workshop internazionali:

Settembre 2023

“Robust Multi-Agent Pickup and Delivery with Delays”, 11th European Conference on Mobile Robots, Coimbra, Portogallo.

Novembre 2019

“Evaluating the Acceptability of Assistive Robots for Early Detection of Mild Cognitive Impairment”, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Macao, Cina.

Novembre 2019

“Autonomous robotic assistants”, Artificial Intelligence for Mobility and Health: an Italy-Israel workshop during the AI Week; intervento come membro e speaker della delegazione italiana invitata alla partecipazione ad un workshop a supporto della collaborazione bilaterale tra Italia e Israele su tematiche inerenti Automotive, urban & people mobility e Health Tech. Il workshop, organizzato dall’Ambasciata italiana in Israele, si è svolto nell’ambito della AI week lanciata dal governo israeliano e gestita dalla Tel Aviv University, Tel Aviv, Israele.

Maggio 2019

“Multirobot Reconnection on Graphs: Problem, Complexity, and Algorithms”, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Montréal, Canada.

Maggio 2019

“Delayed and Time-Variant Patrolling Strategies against Attackers with Local Observation Capabilities”, International Conference on Autonomous Agents and MultiAgent Systems, Montréal, Canada.

Ottobre 2018

“Optimal Redeployment of Multirobot Teams for Communication Maintenance”, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Madrid, Spagna.

Settembre 2016

“A security game model for remote software protection”, International Conference on Availability, Reliability and Security, Salisburgo, Austria.

Maggio 2016

“Asynchronous Multirobot Exploration under Recurrent Connectivity Constraints”, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Stoccolma, Svezia.

Maggio 2012

“Online Patrolling Using Hierarchical Spatial Representations”, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Saint Paul, Minnesota, USA.

Settembre 2010

“A Game-Theoretical Model Applied to an Active Patrolling Camera”, International Symposium on Robots and Security in conjunction with the 2010 International Conference on Emerging Security Technologies, Canterbury, Regno Unito.

Maggio 2010

“Moving Game Theoretical Patrolling Strategies from Theory to Practice: An USARSim Simulation”, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Anchorage, Alaska, USA.

Settembre 2009

“Exploration Strategies based on Multi-Criteria Decision Making for an Autonomous Mobile Robot”, 4th European Conference on Mobile Robots, Dubrovnik, Croazia.

Settembre 2009

“Extending Algorithms for Mobile Robot Patrolling in the Presence of Adversaries to More Realistic Settings”, IEEE/WIC/ACM International Conference on Intelligent Agent Technology, Milano, Italia.

Settembre 2009

“Capturing Augmented Sensing Capabilities and Intrusion Delay in Patrolling-Intrusion Games”, Fourth IEEE Symposium on Computational Intelligence in Games, Milano, Italia.

Maggio 2009

“Finding the Optimal Strategies for Robotic Patrolling with Adversaries in Topologically-Represented Environments”, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Kobe, Giappone.

Settembre 2008

“An exploration strategy based on multi-criteria decision making for an autonomous mobile robot”, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Nizza, Francia.

Settembre 2008

“On evaluating performance of exploration strategies for autonomous mobile robots”, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Nizza, Francia.

Come relatore presso conferenze e workshop nazionali:

Gennaio 2013

“Optimal forwarding strategies for delay tolerant networks with multiple classes and beaconing”, Tenth Italian Networking Workshop, Bormio, Italia.

Seminari:

Maggio 2024

“La genesi e l’evoluzione dell’Intelligenza Artificiale nella società dell’informazione”, Seminario invitato per l’apertura dell’evento “Intelligenza Artificiale, algoritmi e diritto nuovo Regolamento Europeo (AI Act) e sistemi computazionali”, organizzato dall’associazione [Convenia S.r.l.](#), Milano, Italia.

Aprile 2023

“Test neuropsicologici da remoto: sviluppo della funzionalità e potenzialità”, Seminario nell’ambito del progetto ESSENCE per l’evento “Identificazione precoce e potenziamento nei disturbi del neurosviluppo: dagli strumenti carta-matita alle nuove tecnologie” organizzato dalla S.S. Formazione, Sviluppo Professionale e Benessere Organizzativo, Regione Lombardia, Tradate, Italia.

Febbraio 2014

“Playing with robots in security oriented tasks”, Dipartimento di Informatica, Univesità degli Studi di Milano, Milano, Italia.

Maggio 2013

“Computing patrolling strategies in leader-follower adversarial settings”, seminario invitato presso il Terzo Symposio di Teoria dei Giochi nelle Università Milanesi,, Dipartimento di Matematica, Politecnico di Milano, Milano, Italia.

Marzo 2013

“Patrolling Games”, seminari invitati presso la Warwick Business School, University of Warwick, e presso il Department of Management, London School of Economics, Warwick e Londra, Regno Unito.

Dicembre 2012

“Patrolling Security Games: definition and algorithms for strategies in adversarial patrolling scenarios”, Serie di Seminari Tecnici in Ingegneria Elettronica e Informatica, University of California, Merced, USA.

Novembre 2009

“In-Network Data Aggregation in Context-Aware Content Based Routing for Mobile Wireless Sensor Networks”, Dipartimento di Elettronica e Informazione, Politecnico di Milano, Milano, Italia.

Giugno 2009

“Leader-Follower Strategies for Robotic Patrolling”, Simposio su Teoria dei Giochi nelle Università Milanesi, Politecnico di Milano, Milano, Italia.

Novembre 2008

“USARSim/MOAST: a Game Based Simulation Framework fo Mobile Robots”, Dipartimento di Elettronica e Informazione, Politecnico di Milano, Milano, Italia.

ATTIVITÀ ORGANIZZATIVE ED EDITORIALI

Ruoli organizzativi:

2023–presente

Proponente e organizzatore di riferimento per il workshop internazionale “Autonomous Robots and Multirobot Systems (ARMS)” affiliato alla International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS), edizioni del 2023 e 2024 (stesura della proposal, coordinamento del processo di peer-review, partecipazione al workshop in qualità di chair).

2019–2020

Scholarship chair per la International Conference on Autonomous Agents and MultiAgent Systems (AAMAS), edizioni del 2019 e 2020 (partecipazione a bandi di finanziamento per il procacciamento dei fondi e organizzazione del processo di selezione dei vincitori dei travel grant).

Partecipazione a Comitati Editoriali:

2024–presente

Associate Editor per la rivista “IEEE Robotics & Automation Magazine”; IEEE–RAM è una delle riviste di riferimento per la comunità robotica in seno alla IEEE Robotics and Automation Society e una delle pubblicazioni più altamente classificate nel campo della Robotica e dell’Automazione e Controllo. (Nomina ottenuta a valle di un processo di selezione).

2023–presente

Associate Editor per la rivista “Frontiers in Robotics and AI”, specialty section “Multi-Robot Systems”.

2018–2024

Associate Editor per la IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA). Ruolo ricoperto per tutte le edizioni della conferenza annuale dal 2018 al 2024. Gestione del processo di peer-review con reclutamento dei revisori (almeno tre per ogni submission su un carico complessivo di 5-10 submission all’anno) e raccomandazione finale delle sottomissioni in relazione all’accettazione alla conferenza e pubblicazione nei proceedings IEEE.

2015–2022

Associate Editor per la IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). Ruolo ricoperto per tutte le edizioni della conferenza annuale dal 2015 al 2022. Gestione del processo di peer-review con reclutamento dei revisori (almeno tre per ogni submission su un carico complessivo di 5-10 submission all’anno) e raccomandazione finale delle sottomissioni in relazione all’accettazione alla conferenza e pubblicazione nei proceedings IEEE.

Partecipazione a Comitati di Programma (selezione):

2012–presente

International Conference on Autonomous Agents and MultiAgent Systems (AAMAS, edizione del 2012, poi ogni edizione dal 2014 al 2024).

2012–presente

AAAI Conference on Artificial Intelligence (ogni edizione dal 2012 al 2017, e dal 2019 al 2024).

2013–presente

International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI, edizione del 2013, poi ogni edizione dal 2015 al 2024).

2016–2023

European Conference on Artificial Intelligence (ECAI, edizioni del 2016, 2022, 2023).

2016–presente

International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS, ogni edizione dal 2016 al 2024).

2017–2023

International Symposium on Multi-Robot and Multi-Agent Systems (MRS, edizioni del 2017, 2019 e 2023).

2015–2023

ACM/SIGAPP Symposium on Applied Computing (SAC), Intelligent Robotics and Multi-Agent Systems (IRMAS) track (ogni edizione dal 2015 al 2020 e dal 2022 al 2023).

2015–2022

Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence (AI*IA, ogni edizione dal 2015 al 2019, poi 2022).

Attività di revisione (selezione riviste):

- Artificial Intelligence (2016, 2021, 2022, 2023)
- IEEE Transactions on Robotics (2010–2014, 2016, 2020, 2022–2024)
- Autonomous Robots (2015, 2018, 2022)
- IEEE Robotics and Automation Letters (2016–2024)
- IEEE Transactions on Automation Science and Engineering (2015, 2017)
- Robotics and Autonomous Systems (2019, 2024)
- Autonomous Agents and Multi-Agent Systems (2017, 2018)
- Operations Research (2015, 2017, 2018)

PUBBLICAZIONI

Riviste internazionali:

- JR.1. Matteo Luperto, Javier Monroy, Francisco-Angel Moreno, Francesca Lunardini, Jennifer Renoux, Andrej Krpic, Cipriano Galindo, Simona Ferrante, Nicola Basilico, Javier Gonzalez-Jimenez, N. Alberto Borghese, *Seeking at-home long-term autonomy of assistive mobile robots through the integration with an IoT-based monitoring system*; Robotics and Autonomous Systems, 161 (2023), pp. 1-14, Elsevier, 2023
- JR.2. Matteo Luperto, Javier Monroy, Jennifer Renoux, Francesca Lunardini, Nicola Basilico, Maria Bulgheroni, Angelo Cangelosi, Matteo Cesari, Manuel Cid, Aladar Ianes, Javier Gonzalez-Jimenez, Anastasis Kounoudes, David Mari, Victor Prisacariu, Arso Savanovic, Simona Ferrante, N. Alberto Borghese, *Integrating Social Assistive Robots, IoT, Virtual Communities and Smart Objects to Assist at-Home Independently Living Elders: the MoveCare Project*; International Journal of Social Robotics, 15 (2023), pp. 517–545, Springer, 2023
- JR.3. Nicola Basilico, *Recent trends in robotic patrolling*; Current Robotics Reports, 3(2), Springer, pp. 65–76, 2022
- JR.4. Matteo Luperto, Marta Romeo, Javier Monroy, Jennifer Renoux, Alessandro Vuono, Francisco-Angel Moreno, Javier Gonzalez-Jimenez, Nicola Basilico, N. Alberto Borghese, *User feedback and remote supervision for assisted living with mobile robots: A field study in long-term autonomy*; Robotics and Autonomous Systems, 155 (2022), Elsevier, 2022
- JR.5. Nicola Basilico, Stefano Coniglio, Nicola Gatti, Alberto Marchesi, *Bilevel programming methods for computing single-leader-multi-follower equilibria in normal-form and polymatrix games*; EURO Journal on Computational Optimization, Springer, pp. 1-29, 2019
- JR.6. Alberto Quattrini Li, Phani Krishna Penumarthi, Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Jason M. O’Kane, Ioannis Rekleitis, Srihari Nelakuditi, Francesco Amigoni, *Multi-robot online sensing strategies for the construction of communication maps*; Autonomous Robots, Springer, pp. 1–21, 2019
- JR.7. Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Multirobot Reconnection on Graphs: Problem, Complexity, and Algorithms*; IEEE Transactions on Robotics, IEEE, 34(5), pp. 1299–1314, 2018
- JR.8. Jacopo Banfi, Alberto Quattrini Li, Ioannis Rekleitis, Francesco Amigoni, Nicola Basilico, *Strategies for coordinated multirobot exploration with recurrent connectivity constraints*; Autonomous Robots, Springer, 42(4), pp. 875-894, 2018
- JR.9. Nicola Basilico, Giuseppe De Nittis, Nicola Gatti, *Adversarial patrolling with spatially uncertain alarm signals*; Artificial Intelligence, Elsevier, 246, pp. 220–257, 2017
- JR.10. Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Intractability of time-optimal multirobot path planning on 2D grid graphs with holes*; IEEE Robotics and Automation Letters, IEEE, 2(4), pp. 1941-1947, 2017
- JR.11. Nicola Basilico, Andrea Celli, Giuseppe De Nittis, Nicola Gatti, *Computing the team-maximin equilibrium in single-team single-adversary team games*; Intelligenza Artificiale, IOS Press, 11(1), pp. 67–79, 2017

- JR.12. Francesco Amigoni, Jacopo Banfi, Nicola Basilico, *Multirobot exploration of communication-restricted environments: a survey*; IEEE Intelligent Systems, IEEE, 32(6), pp. 38–57, 2017
- JR.13. Nicola Basilico, Matteo Cesana, Nicola Gatti, *Algorithms to Find Two-Hop Routing Policies in Multi-Class Delay Tolerant Networks*; IEEE Transactions on Wireless Communications, IEEE, 15(6), pp. 4017–4031, 2016
- JR.14. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Mattia Monga, Sabrina Sicari, *Security Games for Node Localization through Verifiable Multilateration*; IEEE Transactions on Dependable and Secure Computing, IEEE, 11(1), 72–85, 2013
- JR.15. Stefano Carpin, Derek Burch, Nicola Basilico, Timothy Chung, Mathias Kölsch, *Variable Resolution Search with Quadrotors: Theory and Practice*; Journal of Field Robotics, Wiley, 30(5), pp. 685–701, 2013
- JR.16. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Francesco Amigoni, *Patrolling Security Games: Definition and Algorithms for Solving Large Instances with Single Patroller and Single Intruder*; Artificial Intelligence, Elsevier, 184, pp. 78–123, 2012
- JR.17. Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Exploration Strategies Based on Multi-Criteria Decision Making for Searching Environments in Rescue Operations*; Autonomous Robots, Springer, 31(4), pp. 401–417, 2011

Conferenze internazionali:

- IC.1. Carlos Diaz Alvarenga, Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Learning Generalizable Patrolling Strategies through Domain Randomization of Attacker Behaviors* ; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2024), IEEE, 2024, (*articolo accettato*)
- IC.2. Carlos Diaz Alvarenga, Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Combining Coordination and Independent Coverage in Multirobot Graph Patrolling*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2024), IEEE, 2024, (*articolo accettato*)
- IC.3. Michele Antonazzi, Matteo Luperto, Nicola Basilico, N. Alberto Borghese, *Enhancing Door-Status Detection for Autonomous Mobile Robots during Environment-Specific Operational Use*; Proceedings of the 11th European Conference on Mobile Robots (ECMR 2023), IEEE, 2023
- IC.4. Giacomo Lodigiani, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Robust Multi-Agent Pickup and Delivery with Delays*; Proceedings of the 11th European Conference on Mobile Robots (ECMR 2023), IEEE, 2023
- IC.5. Andrea Di Pietro, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Multi-Agent Pickup and Delivery with Task Probability Distribution*; Proceedings of the 22th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2023), IFAAMAS, pp. 2580—2582, 2023
- IC.6. Matteo Luperto, Marta Romeo, Javier Monroy, Alessandro Vuono, Nicola Basilico, Javier Gonzalez-Jimenez, N. Alberto Borghese, *What is my Robot Doing? Remote Supervision to Support Robots for Older Adults Independent Living: a Field Study*; Proceedings of the 10th European Conference on Mobile Robots (ECMR 2021), IEEE, 2021

- IC.7. Matteo Bellusci, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Multi-agent path finding in configurable environments*; Proceedings of the 19th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2020), IFAAMAS, pp. 159–167, 2020
- IC.8. Carlos Diaz Alvarenga, Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Multirobot Patrolling Against Adaptive Opponents with Limited Information*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2020), IEEE, pp. 2486–2492, 2020
- IC.9. Jennifer Renoux, Matteo Luperto, Nicola Basilico, Marta Romeo, Marios Milis, Francesca Lunardini, Simona Ferrante, Amy Loutfi, N. Alberto Borghese, *A Virtual Caregiver for Assisted Daily Living of Pre-frail Users*; In KI 2020: Advances in Artificial Intelligence, Lecture Notes in Computer Science, 12325, Springer, pp. 176–189, 2020
- IC.10. Carlos Diaz Alvarenga, Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Time-Varying Graph Patrolling against Attackers with Locally Limited and Imperfect Observation Models*; Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2019), IEEE, accepted for publication
- IC.11. Matteo Luperto, Javier Monroy, J Raul Ruiz-Sarmiento, Francisco-Angel Moreno, Nicola Basilico, Javier Gonzalez-Jimenez, N. Alberto Borghese, *Towards Long-Term Deployment of a Mobile Robot for at-Home Ambient Assisted Living of the Elderly*; Proceedings of the 9th European Conference on Mobile Robots (ECMR 2019), IEEE, 2019
- IC.12. Francesca Lunardini, Matteo Luperto, Marta Romeo, Jennifer Renoux, Nicola Basilico, Andrej Krpič, N. Alberto Borghese, Simona Ferrante, *The MOVECARE Project: Home-based Monitoring of Frailty*; Proceedings of the IEEE EMBS International Conference on Biomedical Health Informatics (BHI 2019), IEEE, 2019
- IC.13. Francesca Lunardini, Matteo Luperto, Katia Daniele, Nicola Basilico, Sarah Damanti, Carlo Abbate, Daniela Mari, Matteo Cesari, Simona Ferrante, N. Alberto Borghese, *Validity of digital Trail Making Test and Bells Test in elderlies*; Proceedings of the IEEE EMBS International Conference on Biomedical Health Informatics (BHI 2019), IEEE, 2019
- IC.14. Carlos Diaz Alvarenga, Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Delayed and Time-Variant Patrolling Strategies Against Attackers with Local Observation Capabilities*; Proceedings of the 18th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2019), IFAAMAS, pp. 1928–1930, 2019
- IC.15. Francesco Amigoni, Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Ioannis Rekleitis, Alberto Quattrini Li, *Online Update of Communication Maps for Exploring Multirobot Systems Under Connectivity Constraints*; Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS), Springer, pp. 513–526, 2019
- IC.16. Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Optimal Redeployment of Multirobot Teams for Communication Maintenance*; Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018), IEEE, pp. 3757–3764, 2018
- IC.17. Alessandro Riva, Jacopo Banfi, Carlo Fanton, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *A Journey Among Pairs of Vertices: Computing Robots’ Paths for Performing Joint Measurements*; Proceedings of the 17th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2018), IFAAMAS, pp. 229–237, 2018
- IC.18. Alessandro Vuono, Matteo Luperto, Jacopo Banfi, Nicola Basilico, N. Alberto Borghese, Michael Sioutis, Jennifer Renoux, Amy Loufti, *Seeking Prevention of Cognitive Decline in Elders via Activity Suggestion by a Virtual Caregiver*; Proceedings of the 17th International

- Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2018), IFAAMAS, pp. 835–1837, 2018
- IC.19. Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Balancing Unpredictability and Coverage in Adversarial Patrolling Settings*; Proceedings of the 13th International Workshop on the Algorithmic Foundations of Robotics (WAFR 2018), Springer, 2018
 - IC.20. Matteo Luperto, Marta Romeo, Francesca Lunardini, Nicola Basilico, Ray Jones, Angelo Cangelosi, Simona Ferrante, N. Alberto Borghese, *Digitalized Cognitive Assessment mediated by a Virtual Caregiver*; Proceedings of the 27th International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI 2018), IJCAI Organization, pp. 5841–5843, 2018
 - IC.21. Marta Romeo, Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Multirobot Persistent Patrolling in Communication-Restricted Environments*; Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS), Springer, pp. 59–71, 2018
 - IC.22. Phani Krishna Penumarthi, Alberto Quattrini Li, Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, Jason O’Kane, Ioannis Rekleitis, Srihari Nelakuditi, *Multirobot exploration for building communication maps with prior from communication models*; Proceedings of the International Symposium on Multi-Robot and Multi-Agent Systems (MRS 2017), IEEE, pp. 90–96, 2017
 - IC.23. Jacopo Banfi, Alberto Quattrini Li, Nicola Basilico, Ioannis Rekleitis, Francesco Amigoni, *Multirobot online construction of communication maps*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2017), IEEE, pp. 2577–2583, 2017
 - IC.24. Francesca Lunardini, Nicola Basilico, Emilia Ambrosini, Jacopo Essenziale, Renato Mainetti, Alessandra Pedrocchi, Katia Daniele, Maura Marcucci, Daniela Mari, Simona Ferrante, N. Alberto Borghese, *Exergaming for balance training, transparent monitoring, and social inclusion of community-dwelling elderly*; Proceedings of the IEEE International Forum on Research and Technologies for Society and Industry (RTSI 2017), IEEE, pp. 1–5, 2017
 - IC.25. Nicola Basilico, Andrea Celli, Giuseppe De Nittis, Nicola Gatti, *Coordinating Multiple Defensive Resources in Patrolling Games with Alarm Systems*; Proceedings of the 16th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2017), IFAAMAS, pp. 678–686, 2017
 - IC.26. Nicola Basilico, Andrea Celli, Giuseppe De Nittis, Nicola Gatti, *Team-Maxmin Equilibrium: Efficiency Bounds and Algorithms*; Proceedings of the 31st AAAI Conference on Artificial Intelligence (AAAI 2017), AAAI, pp. 356–362, 2017
 - IC.27. Nicola Basilico, Stefano Coniglio, Nicola Gatti, Alberto Marchesi, *Bilevel Programming Approaches to the Computation of Optimistic and Pessimistic Single-Leader-Multi-Follower Equilibria*; Proceedings of the 16th International Symposium on Experimental Algorithms (SEA 2017), LIPIcs, 31:1–31:14, 2017
 - IC.28. Nicola Basilico, Andrea Lanzi, Mattia Monga, *A Security Game Model for Remote Software Protection*; Proceedings of the 11th International Conference on Availability, Reliability and Security (ARES 2016), IEEE, pp. 437–443, 2016
 - IC.29. Nicola Basilico, Stefano Coniglio, Nicola Gatti, *Methods for finding leader–follower equilibria with multiple followers (Extended Abstract)*; Proceedings of the 15th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2016), IFAAMAS, pp. 1363–1364, 2016

- IC.30. Jacopo Banfi, Alberto Quattrini Li, Nicola Basilico, Ioannis Rekleitis, Francesco Amigoni, *Asynchronous Multirobot Exploration under Recurrent Connectivity Constraints*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2016), IEEE, pp. 5491–5498, 2016
- IC.31. Nicola Basilico, Giuseppe De Nittis, Nicola Gatti, *A Security Game Combining Patrolling and Alarm-Triggered Responses Under Spatial and Detection Uncertainties*; Proceedings of the 30th AAAI Conference on Artificial Intelligence (AAAI 2016), AAAI, pp. 397–403, 2016
- IC.32. Nicola Basilico, Giuseppe De Nittis, Nicola Gatti, *A security game model for environment protection in the presence of an alarm system*; Proceedings of the 6th Conference on Decision and Game Theory for Security (GameSec 2015), Springer, pp. 192–207, 2015
- IC.33. Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Deploying Teams of Heterogeneous UAVs in Cooperative Two-Level Surveillance Missions*; Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015), IEEE, pp. 610–615, 2015
- IC.34. Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Minimizing Communication Latency in Multirobot Situation-Aware Patrolling*; Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015), IEEE, pp. 616–622, 2015
- IC.35. Nicola Basilico, Timothy Chung, Stefano Carpin, *Distributed online patrolling with multi-agent teams of sentinels and searchers*; Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS), Springer, pp. 3–16, 2016, (Finalista best paper award)
- IC.36. Nicola Basilico, Nicola Gatti, *Strategic guard placement for optimal response to alarms in security games*; Proceedings of the 13th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2014), IFAAMAS, pp. 1481–1482, 2014
- IC.37. Steve Esser, Alexander Andreopoulos, Rathinakumar Appuswamy, Pallab Datta, Davis Barch, Arnon Amir, John Arthur, Andrew Cassidy, Myron Flickner, Paul Merolla, Shyamal Chandra, Nicola Basilico, Stefano Carpin, Tom Zimmerman, Frank Zee, Rodrigo Alvarez-Icaz, *Cognitive Computing Systems: Algorithms and Applications for Networks of Neurosynaptic Cores*; Proceedings of the International Joint Conference on Neural Networks (IJCNN 2013), IEEE, pp. 1–10, 2013
- IC.38. Enrique Munozde Cote, Ruben Stranders, Nicola Basilico, Nicola Gatti, Nick Jennings, *Introducing Alarms in Adversarial Patrolling Games: Extended Abstract*; Proceedings of the 12th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2013), IFAAMAS, pp. 1275–1276, 2013
- IC.39. Alberto Quattrini Li, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Searching for Optimal Off-Line Exploration Paths in Grid Environments for a Robot with limited Visibility*; Proceedings of the 26th AAAI Conference on Artificial Intelligence (AAAI 2012), AAAI, pp. 2060–2066, 2012
- IC.40. Nicola Basilico, Stefano Carpin, *Online Patrolling Using Hierarchical Spatial Representations*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2012), IEEE, pp. 2163–2169, 2012
- IC.41. Francesco Amigoni, Nicola Basilico, *A Game Theoretical Approach to Finding Optimal Strategies for Pursuit Evasion in Grid Environments*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2012), IEEE, pp. 2155–2162, 2012

- IC.42. Dirk Holz, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, Sven Behnke, *A comparative evaluation of exploration strategies and heuristics to improve them*; Proceedings of the 4th European Conference on Mobile Robots (ECMR 2011), KoREMA, pp. 25–30, 2011
- IC.43. Nicola Basilico, Nicola Gatti, *Automated Abstractions for Patrolling Security Games*; Proceedings of the 25th AAAI Conference on Artificial Intelligence (AAAI 2011), AAAI, pp. 1096–1101, 2011
- IC.44. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Pietro Testa, *TALOS: A Tool for Designing Security Applications with Mobile Patrolling Robots*; Proceedings of the 10th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2011), IFAAMAS, pp. 1317–1318, 2011
- IC.45. Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Exploration strategies based on Multi-Criteria Decision Making for search and rescue autonomous robots*; Proceedings of the 10th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2011), IFAAMAS, pp. 99–106, 2011
- IC.46. Nicola Basilico, Davide Rossignoli, Nicola Gatti, Francesco Amigoni, *A Game-Theoretical Model Applied to an Active Patrolling Camera*; Proceedings of the International Symposium on Robots and Security in conjunction with the 2010 International Conference on Emerging Security Technologies (ROBOSEC/EST 2010), IEEE, pp. 130–135
- IC.47. Dirk Holz, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, Sven Behnke, *Evaluating the efficiency of frontier-based exploration strategies*; Proceedings of the 41st International Symposium on Robotics and 6th German Conference on Robotics (ISR/ROBOTIK 2010), VDE Verlag, pp. 36–43, 2010
- IC.48. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Federico Villa, *Asynchronous Multi-Robot Patrolling against Intrusion in Arbitrary Topologies*; Proceedings of the 24th AAAI Conference on Artificial Intelligence (AAAI 2010), AAAI, pp. 1224–1229, 2010
- IC.49. Francesco Amigoni, Nicola Basilico, Nicola Gatti, Alessandro Saporiti, Stefano Troiani, *Moving Game Theoretical Patrolling Strategies from Theory to Practice: An USARSim Simulation*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2010), IEEE, pp. 426–431, 2010
- IC.50. Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Exploration Strategies based on Multi-Criteria Decision Making for an Autonomous Mobile Robot*; Proceedings of the 4th European Conference on Mobile Robots (ECMR 2009), KoREMA, pp. 259–264, 2009
- IC.51. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Francesco Amigoni, *Developing a Deterministic Patrolling Strategy for Security Agents*; Proceedings of the IEEE/WIC/ACM International Conference on Intelligent Agent Technology (IAT 2009), IEEE, pp. 565–572, 2009
- IC.52. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Thomas Rossi, Sofia Ceppi, Francesco Amigoni, *Extending Algorithms for Mobile Robot Patrolling in the Presence of Adversaries to More Realistic Settings*; Proceedings of the IEEE/WIC/ACM International Conference on Intelligent Agent Technology (IAT 2009), IEEE, pp. 557–564, 2009, (Best student paper award)
- IC.53. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Thomas Rossi, *Capturing Augmented Sensing Capabilities and Intrusion Delay in Patrolling-Intrusion Games*; Proceedings of the 4th IEEE Symposium on Computational Intelligence in Games (CIG 2009), IEEE, pp. 186–193, 2009

- IC.54. Sofia Ceppi, Nicola Gatti, Nicola Basilico, *Computing Bayes-Nash Equilibria through Support Enumeration Methods in Bayesian Two-Player Strategic-Form Games*; Proceedings of the IEEE/WIC/ACM International Conference on Intelligent Agent Technology (IAT 2009), IEEE, pp. 541–548, 2009
- IC.55. Francesco Amigoni, Nicola Basilico, Nicola Gatti, *Finding the Optimal Strategies for Robotic Patrolling with Adversaries in Topologically-Represented Environments*; Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2009), IEEE, pp. 819–824, 2009
- IC.56. Nicola Basilico, Nicola Gatti, Francesco Amigoni, *Leader-Follower Strategies for Robotic Patrolling in Environments with Arbitrary Topologies*; Proceedings of the 8th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2009), IFAAMAS, pp. 57–64, 2009
- IC.57. Francesco Amigoni, Fabrizio Basilico, Nicola Basilico, Stefano Zanero, *Integrating Partial Models of Network Normality via Cooperative Negotiation: An Approach to Development of Multiagent Intrusion Detection Systems*; Proceedings of the IEEE/WIC/ACM International Conference on Intelligent Agent Technology (IAT 2008), IEEE, pp. 531–537, 2008

Workshops:

- WS.1. Matteo Luperto, Javier Monroy, Francisco-Angel Moreno, J Raul Ruiz-Sarmiento, Nicola Basilico, Javier Gonzalez-Jimenez, N. Alberto Borghese, *A Multi-Actor Framework Centered around an Assistive Mobile Robot for Elderly People Living Alone*; Workshop on Robots for Assisted Living, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018)
- WS.2. Mattia Ornaghi, Alberto Quattrini Li, Jacopo Banfi, Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *Multirobot Exploration with Communication Constraints: An Experimental Comparison*; Workshop on Autonomous Robots and Multirobot Systems (ARMS 2015), 14th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2015)
- WS.3. Francesco Amigoni, Nicola Basilico, *A Decision-Theoretic Framework to Select Effective Observation Locations in Robotic Search and Rescue Scenarios*; Workshop on Search and Pursuit/Evasion in the Physical World: Efficiency, Scalability, and Guarantees, IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2010)
- WS.4. Nicola Basilico, Francesco Amigoni, *On Evaluating Performance of Exploration Strategies for an Autonomous Mobile Robot*; Workshop on Performance Evaluation and Benchmarking for Intelligent Robots and Systems, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2008)
- WS.5. Francesco Amigoni, Nicola Basilico, *An exploration strategy based on multi-criteria decision making for an autonomous mobile robot*; Workshop on Multi-Competence Optimization and Adaptation in Robotics and A-life, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2008)

Capitoli in libri:

- IB.1. Francesco Amigoni, Nicola Basilico, Alberto Quattrini Li, *Moving From ‘How To Go There?’ to ‘Where To Go?’: Towards Increased Autonomy of Mobile Robots*; New Trends in Medical and Service Robots, Mechanisms and Machine Science, Springer, 20, pp. 345–356, 2014

Rapporti interni:

- TR.1. Nicola Basilico, *In-Network Data Aggregation in Context-Aware Content Based Routing for Mobile Wireless Sensor Networks*; Report 2009.42, Dip. di Elettronica e Informazione, Politecnico di Milano, Dicembre, 2009

Data

27 Maggio 2024

Luogo

Milano