

## Curriculum Vitae Europass

### Informazioni personali

Cognome/i nome/i

Indirizzo/i

Telefono/i

Email

Nazionalità

Sesso

**Paolo Fiorini**

Strada le Grazie, 15, 37134 Verona, Italia

Ufficio: +39 045 8027 963

paolo.fiorini@univr.it

Italiana

M

### Esperienza professionale

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e  
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di  
lavoro

Tipo o settore d'attività

1 Marzo 2011 -

Professore Ordinario

Ricerca: Robotica di servizio e medica, Teleoperazione, Teoria del Controllo Automatico, Controllo via Internet; Didattica dei corsi di: Elaborazione dei Segnali, Teoria dei Sistemi, e Robotica

Università di Verona, Dipartimento di Informatica, Strada Le Grazie 15, 37134 Verona, Italia

Ricerca e Alta formazione

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e  
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di  
lavoro

Tipo o settore d'attività

1 Novembre 2000- 28 Febbraio 2011

Professore Associato

Ricerca: Robotica di servizio e medica, Teleoperazione, Teoria del Controllo Automatico, Controllo via Internet; Didattica dei corsi di: Elaborazione dei Segnali, Teoria dei Sistemi, e Robotica

Università di Verona, Dipartimento di Informatica, Strada Le Grazie 15, 37134 Verona, Italia

Ricerca e Alta formazione

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e  
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di  
lavoro

Tipo o settore d'attività

30 Settembre 1985 - 31 Ottobre 2000

Ricercatore

Sviluppo di sistemi robotici per l'esplorazione spaziale

NASA-Jet Propulsion Laboratory, California Institute of Technology, Pasadena, California (USA)

Ricerca e Sviluppo di sistemi robotici

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e  
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di  
lavoro

Tipo o settore d'attività

1 Settembre 1982 - 31 Luglio 1985

Analisi e sintesi di sistemi di controllo per i controlli industriali

Sviluppo di algoritmi di controllo

Parker Hannifin Corporation, Irvine, California (USA)

Ricerca e Sviluppo

Date

Funzione o posto occupato

1 Gennaio 1980 - 31 Marzo 1981

Analisi e sintesi di sistemi di controllo per i controlli industriali

Principali mansioni e responsabilità  
Nome e indirizzo del datore di lavoro  
Tipo o settore d'attività

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

## Istruzione e formazione

Date  
Certificato o diploma ottenuto  
Principali materie/Competenze professionali apprese  
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

Date  
Certificato o diploma ottenuto  
Principali materie/Competenze professionali apprese  
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

Date  
Certificato o diploma ottenuto  
Principali materie/Competenze professionali apprese  
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

## Capacità e competenze professionali

Madrelingua/e

Altra/e lingua/e  
Autovalutazione  
Livello europeo<sup>(\*)</sup>

Inglese

Francese

Sviluppo di algoritmi di controllo

Studio di Informatica, Milano (Italia)

Ricerca e Sviluppo

1 Luglio 1977 - 31 Dicembre 1979

Analisi e progettazione di sistemi a microprocessore

Progettazione di microcontrollori

Zeltron, Udine (Italia)

Ricerca e Sviluppo

Marzo 1995

Dottorato di Ricerca in Ingegneria Meccanica

Analisi e sintesi di metodi per la pianificazione del moto di robot autonomi

Università della California, Los Angeles (USA)

Giugno 1982

Master in ingegneria Elettrica

Analisi e sintesi di metodi per la modellazione di robot manipolatori

Università della California, Irvine (USA)

17 Dicembre 1976

Laurea in Ingegneria Elettronica

Teoria del Controllo, Programmazione, Elettronica

Università di Padova, Italia

Italiano

Comprensione		Parlato		Scritto	
Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale		
C2 Livello avanzato	C2 Livello avanzato	C2 Livello avanzato	C2 Livello avanzato	C2 Livello avanzato	C2 Livello avanzato
C1 Livello avanzato	C1 Livello avanzato	C1 Livello avanzato	C1 Livello avanzato	C1 Livello avanzato	C1 Livello avanzato

<sup>(\*)</sup> Quadro comune europeo di riferimento per le lingue

Capacità e competenze  
organizzative

Patente

Ulteriori informazioni

Nel 2001 ho fondato il laboratorio di robotica Altair dell'Università di Verona, che ha ricevuto numerosi finanziamenti Nazionali ed Europei. Nel 2009 ho fondato la società Surgica Robotica, per lo sviluppo di un sistema di chirurgia robotica, la società AltairMed per il trasferimento tecnologico. Nel 2013 ho fondato la società BBZ per la simulazione e l'addestramento in chirurgia robotica.

B

#### **Pubblicazioni Recenti**

1. Riccardo Muradore and Paolo Fiorini, *A Review of Bilateral Teleoperation Algorithms*, Acta Polytechnica Hungarica, Vol. 13, N. 1, 2016
2. Mathias Hoeckelmann, Imre J. Rudas, Paolo Fiorini, Frank Kirchner and Tamas Haidegger, *Current Capabilities and Development Potential in Surgical Robotics*, Int J Adv Robot Syst, 2015, 12:61 | doi: 10.5772/60133
3. Riccardo Muradore, Paolo Fiorini, et al., *Development of a Cognitive Robotic System for Simple Surgical Tasks*, Int J Adv Robot Syst, 2015, 12:37, doi: 10.5772/60137
4. Federica Ferraguti, Nicola Preda, Auralius Manurung, Marcello Bonfe, Olivier Lambercy, Roger Gassert, Riccardo Muradore, Paolo Fiorini, Cristian Secchi, *An Energy Tank-Based Interactive Control Architecture for Autonomous and Teleoperated Robotic Surgery*, IEEE Transaction of Robotics, Vol:31, Issue:5, pp. 1073-1088
5. Dall'Alba, D. and Fiorini, P., *BIPCO: ultrasound feature points based on phase congruency detector and binary pattern descriptor*, Int J CARS DOI 10.1007/s11548-015-1204-3, published on line May 1st, 2015
6. Vezzaro, L., Zerbato, D. and Fiorini, P., *Interactive Constrained Dynamics for Rigid and Deformable Objects*, Computer Animation and Virtual Worlds, Article first published online: 5 JUN 2015 | DOI: 10.1002/cav.1667
7. L. D. Chambers, O. Akanyeti, R. Venturelli, J. Jerov, J. Brown, M. Kruusmaa, P. Fiorini, W. M. Megill, *A fish perspective: Detecting flow features while moving using an artificial lateral line in steady and unsteady flow*, Journal of the Royal Society Interface, doi: 10.1098/rsif.2014.0467
8. Calanca, A. Capisani, L. and Fiorini, P., *Robust Force Control of Series Elastic Actuators*, Actuators 2014, 3(3), 182-204; doi:10.3390/act3030182, 9 July 2014
9. Maris, B. and Fiorini, P., *Generalized Shapes and Point Sets Correspondence and Registration*, J Math Imaging Vis, (2015) 52: 218. doi:10.1007/s10851-014-0538-8
10. Repele, L., Muradore, R., Quaglia, D., Fiorini, P., *Improving Performance of Networked Control Systems by Using Adaptive Buffering*, IEEE Transactions on Industrial Electronics. Vol. 61, N. 9, September 2014, pp. 4847-4856

Data: 27 Febbraio, 2019

.....  
(firma)