

CURRICULUM VITAE

INFORMAZIONI PERSONALI

Nome **UGO ALBANESE**

Indirizzo

Telefono

E-mail

Nazionalità

Data di nascita

ESPERIENZE PROFESSIONALI

- Periodo Maggio 2020 - corrente
- Datore di Lavoro Istituto di Biorobotica, Scuola Superiore Sant'Anna.
Via Rinaldo Piaggio 34, Pontedera (PI)
- Ruolo ricoperto Senior developer nell'ambito del Progetto di ricerca The Human Brain Project: NRP
Neurorobotics Platform

- Periodo Maggio 2019 – Maggio 2020
- Datore di Lavoro Istituto di Biorobotica, Scuola Superiore Sant'Anna.
Via Rinaldo Piaggio 34, Pontedera (PI)
- Ruolo ricoperto Progettazione e sviluppo di una piattaforma robotica educativa soft nell'ambito del Progetto
di ricerca RES.

- Periodo Luglio 2017 – Luglio 2020
- Datore di Lavoro Istituto di Biorobotica, Scuola Superiore Sant'Anna.
Via Rinaldo Piaggio 34, Pontedera (PI)
- Ruolo ricoperto Sviluppo di un Sistema di riconoscimento di oggetti in ambiente simulato e sottomarino
nell'ambito del Progetto di ricerca SWARMS

- Periodo Settembre 2018 – Dicembre 2018
- Datore di Lavoro Istituto di Biorobotica, Scuola Superiore Sant'Anna.
Via Rinaldo Piaggio 34, Pontedera (PI)
- Ruolo ricoperto Supporto allo sviluppo di software di interfaccia (middleware) tra la Neurorobotics Platform
e il robot iCub.

- Periodo Febbraio 2018 – Marzo 2018
- Datore di Lavoro IRCCS Fondazione Stella Maris
Viale del Tirreno 341, 56128 Calambrone (PI)
- Ruolo ricoperto Consulenza tecnica su analisi statistica e del segnale dei dati.

- Periodo Aprile 2015 – Giugno 2017.
- Datore di Lavoro Istituto di Biorobotica, Scuola Superiore Sant'Anna.
Via Rinaldo Piaggio 34, Pontedera (PI)
- Ruolo ricoperto Supporto allo sviluppo di un sistema software per la definizione e gestione di robot controllati da un simulatore neurale e integrati all'interno di un interattivo ambiente simulato nell'ambito del progetto The Human Brain Project – HBP.

PUBBLICAZIONI SCIENTIFICHE

- **Ugo Albanese, Marco Danelutto**
Data Parallel pattern in Erlang/OpenCL
Published in ParCo 2015 Proceedings
- *L. Vannucci, A. Ambrosano, N. Cauli, **U. Albanese**, E. Falotico, S. Ulbrich, L. Pfozter, G. Hinkel, O. Denninger, D. Peppicelli, L. Guyot, A. Von Arnim, S. Deser, P. Maier, R. Dillmann, G. Klinker, P. Levi, A. Knoll, M.O. Gewaltig, C. Laschi*

A visual tracking model implemented on the iCub robot as a use case for a novel neurobotic toolkit integrating brain and physics simulation.

2015 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots.
- *E. Falotico, L. Vannucci, A. Ambrosano, **U. Albanese**, et al.*

Connecting artificial brains to robots in a comprehensive simulation framework: The NeuroRobotics platform

23 *FRONTIERS IN NEUROBOTICS (2017) Volume n. 11, Issue n. 1*
- *M. Kirtay, E. Falotico, A. Ambrosano; **U. Albanese**, L. Vannucci, C. Laschi*

Visual target sequence prediction via hierarchical temporal memory implemented on the iCub robot

Biomimetic and Biohybrid Systems, 119-130, 2016, Springer
- *A. Ambrosano, L. Vannucci, **U. Albanese**, M. Kirtay, E. Falotico, et al.*

Retina color-opponency based pursuit implemented through spiking neural networks in the Neurorobotics Platform

16-27, Biomimetic and Biohybrid Systems, 2016, Springer
- *M. Kirtay, L. Vannucci, **U. Albanese**, E. Falotico and C. Laschi*

Multimodal sensory representation for object classification via Neo-Cortically inspired algorithm.

Proceedings of the the International Conference on Development and learning and Epigenetic Robotics (ICDL-EpiRob 2018)

- *M. Kirtay, U. Albanese, L. Vannucci, G. Schillaci, C. Laschi, E. Falotico*

The iCub Multisensor Datasets for Robot and Computer Vision Applications.

ICMI '20: Proceedings of the 2020 International Conference on Multimodal Interaction.
Pages 685–688. October 2020

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Data di Laurea Marzo 2015
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione Laurea Magistrale in Informatica presso l'Università di Pisa
 - Qualifica Laurea Magistrale
- Livello nella classificazione nazionale Il livello
 - Tesi "Data Parallel Patterns in Erlang/OpenCL", relatore Prof. Marco Danelutto
- Data di laurea ██████████
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione Laurea in Informatica presso l'Università di Pisa
 - Qualifica conseguita Laurea
 - Livello nella classificazione nazionale I livello
 - Tirocinio Formativo Svolto presso il Dipartimento di Informatica dell'Università di Pisa sotto la direzione del Prof. Marco Danelutto dal titolo: "Implementazione di un interprete Macro Data Flow in ambiente Java".
- Data ██████████
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione Diploma di maturità classica presso Liceo Classico "Francesco de Sanctis" Sant'Angelo dei Lombardi (AV)
 - Qualifica conseguita Diploma di maturità classica.

CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

MADRELINGUA ITALIANA

ALTRE LINGUE

INGLESE

- Capacità di lettura ottima
- Capacità di scrittura ottima
- Capacità di espressione orale molto buona
 - Certificazioni Cambridge "Certificate of Proficiency in English" (CPE) corrispondente al livello C2 del Common European Framework of Reference del Consiglio Europeo.

CAPACITÀ E COMPETENZE RELAZIONALI Grazie alla partecipazione a progetti di ricerca internazionali ho potuto sviluppare la capacità di lavorare proficuamente in team variegati per cultura e ruoli.
Ho sviluppato software in team internazionali sia distribuiti geograficamente che non.

**CAPACITÀ E COMPETENZE
TECNICHE**

Ottima conoscenza dei Sistemi operativi:
Microsoft Windows, Apple OS X, Linux, Unix.

Amministrazione sistemi Linux.

Padronanza dei più diffusi paradigmi di programmazione.

Linguaggi di programmazione: Java, C/C++, Python, JavaScript, Matlab, Erlang, Assembly.

Programmazione GP-GPU con OpenCL.
Programmazione di sistema Unix/Linux, scripting Bash.
Programmazione database.
Programmazione Web: framework AngularJS, definizione ed implementazione di API RESTful (Python, Node.js)
Programmazione parallela e distribuita.
Programmazione Arduino.
Tecnologie XML.
Sistemi di versionamento software: Git, Subversion
Software IT Operations: Docker, Jenkins, Gerrit
Tecnologie Cloud: OpenStack, AmazonWebServices

Robotics Software: Gazebo, ROS, YARP (e robot iCub), The NeuroRobotics Platform

Familiarità con tecnologie di Intelligenza Artificiale: Machine learning (reti neurali).

Metodologie Agile di sviluppo software: SCRUM

ALTRE INFORMAZIONI

Disponibilità a lavorare anche in sedi estere.

PATENTE O PATENTI

ULTERIORI DICHIARAZIONI

Luogoe Data

Firma

Pisa, 8/01/2021