FORMATO EUROPEO PER IL CURRICULUM VITAE

INFORMAZIONI PERSONALI

Nome Irene Mannari

ESPERIENZA LAVORATIVA

• Date (da – a)	**Dal 04/12/2017 al 03/06/2022**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Tecnologo con contratto di lavoro a tempo determinato, inquadramento categoria D, posizione economica D3, nell'ambito dei progetti di ricerca: • ***F.I.D. – UE*** *– Fabbrica Intelligente Diffusa*, Regione Toscana • ***CareToy*** *– a smart System for early home-based intervention in infants at high risk for Cerebral Palsy*, Ricerca Finalizzata, Ministero della Salute • ***Neu-Heart*** *– A neuroprosthesis to restore the vagal-cardiac closed-loop connection after heart transplantation*, H2020 FET • ***HERO*** *– Digital Innovation Hubs in Healthcare Robotics*, H2020 • ***GrowBot*** *– Towards a new generation of plant-inspired growing artefacts*, H2020 FET • ***HybridHeart*** *– Development of the first fully biocompatible, soft actuated heart combining in situ tissue engineering and soft*, H2020 • ***INAIL-PPRAS1/2-CECA2020*** *– Protesi funzionale di arto superiore con mano multiarticolata sensorizzata a controllo biomimetico non invasivo*, INAIL • ***ADMAIORA*** *– ADvanced nanocomposite MAterIals fOr in situ treatment and ultRAsound-mediated management of osteoarthritis*, H2020 • ***ARTES 4.0*** *– Advanced Robotics and enabling digital Technologies & Systems 4.0*, MiSE • ***CENTAURO*** *– Colavoro, efficienza e prevenzione nell'industria dei motoveicoli mediante tecnologie di automazione e robotica*, Regione Toscana • ***ROBOCOM ++*** *– Rethinking Robotics for the Robot Companion of the future,* nell'ambito ed in conformità all'iniziativa internazionale*,* ERA-NET 'FLAG ERA • ***INAIL MOTU*** *– Protesi robotica di arto inferiore con smart socket ed interfaccia bidirezionale per amputati di arto inferiore*, INAIL • ***ROBOIMPLANT*** *– Dispositivo robotico impiantabile per il rilascio controllato di farmaci a livello intraperitoneale*, Regione Toscana • ***ECHORD ++*** *– European Clearing House for Open Robotics Development Plus Plus*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	○ Design funzionale ed estetico/formale e gestione del processo di produzione delle coperture esterne delle piattaforme robotiche sviluppate nell'ambito dei vari progetti di ricerca con particolare attenzione agli aspetti di accettabilità e usabilità ed applicando un approccio di tipo *user-centered*. ○ Realizzazione di *rendering* 3D, di illustrazioni grafiche e figure specifiche rappresentative ed esplicative degli obiettivi e della *value proposition* dei progetti di

ricerca, degli scenari applicativi e dei prototipi sviluppati anche per le attività di redazione e pubblicazione di articoli scientifici.
- Creazione e gestione della *Visual Identity* (colori, logo, font ecc.), dei contenuti del *sito web* e di altro materiale grafico quale template, presentazioni, leaflet,roll-up ecc. a supporto delle attività di *communication* e *dissemination* dei vari progetti di ricerca.

Altre attività:
- Responsabile del contratto di ricerca per conto terzi commissionato dalla società Mediate S.r.l. con gli obiettivi di individuazione dei bisogni dell'utente finale, progettazione dell'aspetto estetico e dell'immagine coordinata del progetto ***MoBot: robot per il trasporto di merci in ambiente urbano***. In particolare le attività hanno riguardato: l'individuazione dei possibili utenti/clienti finali, l'identificazione dei loro bisogni e la conseguente determinazione delle specifiche tecniche del robot in grado di soddisfarli sia dal punto di vista funzionale che estetico al fine di ottenere il massimo grado di usabilità e accettabilità del prodotto; progettazione e gestione di tutto il processo di produzione, compresi i rapporti con i fornitori della scocca esterna del robot; gestione degli aspetti relativi alla grafica e comunicazione come la creazione del logo e del materiale pubblicitario stampato.
- Partecipazione al gruppo comunicazione dell'Istituto di BioRobotica con le attività di supervisione e aggiornamento della dell'immagine coordinata dell'Istituto e creazione di materiale grafico di comunicazione vario; ideazione, creazione e supervisione alla fase di produzione e installazione di allestimenti di aree espositive/showroom all'interno dei locali dell'Istituto; organizzazione della partecipazione di alcuni laboratori di ricerca dell'Istituto di BioRobotica e/o Progetti di Ricerca a vari eventi e conferenze nazionali e internazionali come RoboSoft, IROS, Festival della Robotica ecc.
- Creazione e gestione dell'immagine coordinata: logo, colori, *typeface*, *imagery*, *deliverable template*, *Power Point presentation template*, *general overview presentation*, *leaflet* e altro materiale pubblicitario nell'ambito dei progetti di ricerca ***APRIL*** – *multipurpose robotics for mAniPulation of defoRmable materIaLs in manufacturing processes* , H2020 e ***TERRINet*** – *The European Robotics Research Infrastructure Network*, H2020.

• Date (da – a)	**Dal 2008 al 2017**
• Tipo di impiego	*Freelance Graphic Designer*
• Principali mansioni e responsabilità	Ideazione e sviluppo dell'immagine coordinata (logo, *typeface*, sito web ecc.), progettazione grafica di materiale pubblicitario stampato e non (brochure, poster ecc.) per varie aziende.

• Date (da – a)	**Dal 03/12/2014 al 31/12/2015 e dal 01/01/2016 al 30/11/2017**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***ECHORD ++*** – *European Clearing House for Open Robotics Development Plus Plus*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	o Attività di supporto all'esecuzione di esperimenti in ambiente reale con alcuni robot. o Realizzazione di bozzetti grafici di scenari applicativi e di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc.

• Date (da – a)	**Dal 01/01/2016 al 30/11/2017**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***I-SUPPORT*** – *ICT-Supported Bath Robots*, H2020
• Principali mansioni e	o Design estetico/formale (forme, colori e materiali) con particolare riferimento

responsabilità	all'accettabilità di prototipi di ricerca nell'ambito di dispositivi robotici per l'assistenza di anziani durante le quotidiane attività igieniche e della loro sperimentazione in contesti realistici.
• Date (da – a)	**Dal 03/12/2014 al 31/12/2015 e dal 21/06/2017 al 31/08/2017**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***AOT*** *– Action-Observation Therapy (AOT) and Information and Communications Technologies (ICT) for Home Rehabilitation of Children with Hemiplegia (GRAOT),* Giovani Ricercatori, Ministero della Salute
• Principali mansioni e responsabilità	o Progettazione meccanica e realizzazione del modello CAD 3D di un dispositivo meccatronico per la riabilitazione a casa di bambini con paralisi cerebrale e di un gioco sensorizzato per la valutazione delle capacità motorie del bambino prima e dopo la terapia con particolare attenzione agli aspetti legati all'accettabilità del sistema. o Realizzazione di una interfaccia grafica animata che guida il bambino durante la terapia. o Supporto alle attività di manutenzione meccanica del sistema e alla validazione clinica del sistema sviluppato. o Creazione di materiale grafico pubblicitario del progetto. o Supervisione e contributo alla fase di realizzazione dei vari prototipi e alla fase di sperimentazione in ambiente reale.
• Date (da – a)	**Dal 03/12/2014 al 31/12/2015**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito della commessa ***RODDI*** *– Sviluppo di una piattaforma meccatronica per la riabilitazione di bambini con Disturbi Pervasivi dello Sviluppo,* Istituto Nazionale Neurologico Carlo Besta
• Principali mansioni e responsabilità	o Design funzionale ed estetico/formale e realizzazione del modello CAD 3D di un sistema meccatronico per la riabilitazione di bambini autistici con particolare riferimento all'accettabilità e utilizzando un approccio di tipo *user-centered*: focus sull'utente primario (il bambino) e sul secondario (l'educatore) e sui loro bisogni. o Realizzazione di una interfaccia grafica animata concepita al fine di attrarre l'attenzione del bambino e coinvolgerlo durante l'attività di riabilitazione. o Cura e Creazione dell'immagine coordinata del progetto: logo, materiale grafico pubblicitario come poster, brochure ecc. o Supervisione e contributo alla fase di realizzazione del prototipo.
• Date (da – a)	**Dal 24/04/2013 al 24/10/2014 e dal 03/12/2014 al 31/12/2015**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***Robot-Era*** *– Implementation and integration of advanced Robotic systems and intelligent environments in real scenarios for the ageing population*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	o Design estetico/formale e realizzazione del modello CAD 3D delle cover del corpo e della testa dei robot sviluppati all'interno del progetto: Doro (robot domestico per l'assistenza a casa di persone anziane) e Coro (robot condominiale in grado di svolgere alcune attività di portierato e di interfacciarsi con il robot domestico. o Attività di coinvolgimento dell'utente finale all'interno del progetto tramite l'esecuzione di interviste dedicate e dimostrazioni pratiche al fine di individuare i suoi bisogni e ottenere il massimo grado di accettabilità dei due robot.

	○ Realizzazione di schizzi, *rendering*, bozzetti grafici di scenari applicativi e di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc. ○ Supervisione e contributo alla fase di realizzazione dei vari prototipi.
• Date (da – a)	**Dal 11/05/2012 al 08/03/2013 e dal 24/04/2013 al 24/10/2014**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***CARETOY*** – *A Modular Smart System for Infants Rehabilitation At Home based on Mechatronic Toys*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	○ Progettazione della struttura meccanica, del modello CAD 3D con particolare attenzione dell'aspetto estetico (forme, colori e materiali) del sistema sensorizzato sviluppato all'interno del progetto per la riabilitazione a casa di neonati pretermine; particolare attenzione è stata rivolta all'accettabilità del sistema in considerazione degli utenti finali (non solo del bambino ma anche dei genitori e di tutta la famiglia), dei loro bisogni e dell'ambiente di utilizzo. ○ Realizzazione di schizzi, *rendering*, bozzetti grafici di scenari applicativi e di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc. ○ Supervisione e contributo alla fase di realizzazione dei vari prototipi e supporto all'organizzazione della fase di sperimentazione in ambiente reale.
• Date (da – a)	**Dal 17/12/2012 al 15/03/2013**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***EARLYREHAB*** – *Design, development and clinical assessment of therapeutic and prognostic method and technology for the rehabilitation of the upper limb of stroke survivors in acute and sub-acute phases,* Regione Toscana
• Principali mansioni e responsabilità	○ Progettazione e realizzazione del modello CAD 3D di cover per la copertura di alcune parti meccaniche del dispositivo realizzato all'interno del progetto di ricerca per la riabilitazione dell'arto superiore con particolare riferimento all'aspetto estetico (forme, colori e materiali).
• Date (da – a)	**Dal 14/07/2011 al 13/04/2012**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***ASTROMOBILE*** – *Assistive SmarT RObotic platform for indoor environments: MOBILity and intEraction*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	○ Design funzionale ed estetico/formale del robot per assistenza domestica di persone anziane sviluppato all'interno del progetto di ricerca; progettazione e realizzazione del modello CAD 3D delle cover del corpo e della testa con particolare riferimento all'aspetto estetico e dei bisogni degli utenti finali individuati tramite interviste dedicate; attività di supervisione e contributo alla realizzazione del prototipo.
• Date (da – a)	**Dal 17/02/2011 al 15/06/2011 e dal 15/07/2011 al 03/09/2011**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Prestazione professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***RIGEPLAST*** – *Processi sostenibili e applicazioni ad alto valore aggiunto da materiali plastici post-uso e post-consumo nei cicli industriali della Toscana*, Regione Toscana

• Principali mansioni e responsabilità	o Verifica formale, dei parametri geometrici e meccanici e del sistema di aggancio al telaio delle cover del robot DustCart (realizzato all'interno del progetto europeo precedente DustBot) in relazione all'applicazione in ambiente reale e alla metodologia di produzione per stampaggio a iniezione utilizzando materiale post-uso e post-consumo e ulteriore ottimizzazione per aumentarne la robustezza e la resistenza agli urti.
• Date (da – a)	**Dal 21/06/2010 al 31/12/2010**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***OCTOPUS*** – *Novel Design Principles and Technologies for a New Generation of High Dexterity Soft-bodied Robots Inspired by the Morphology and Behaviour of the Octopus*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	o Supporto alla realizzazione del *mock-up* di muscolo idrostatico artificiale; realizzazione di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc.
• Date (da – a)	**Dal 01/10/2009 al 31/03/2010**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***HydroNet*** – *Floating Sensorised Networked Robots for Water Monitoring*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	o Supporto all'organizzazione della fase di dimostrazione e sperimentazione in ambiente reale dei robot sviluppati all'interno del progetto. o Realizzazione di materiale grafico pubblicitario vario del progetto.
• Date (da – a)	**Dal 02/04/2007 al 30/09/2007, dal 18/01/2008 al 30/06/2008, dal 25/07/2008 al 15/10/2008, dal 11/11/2008 al 31/03/2009 e dal 01/04/2009 al 30/09/2009**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Laboratori CRIM e ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ***DustBot*** – *Networked and Cooperating Robots for Urban Hygiene*, FP7
• Principali mansioni e responsabilità	o Design estetico/formale e realizzazione del modello CAD 3D delle cover del corpo e della testa del robot sviluppato all'interno del progetto: DustCart (robot "spazzino" per la raccolta differenziata porta a porta). o Attività di coinvolgimento degli utenti finali all'interno del progetto tramite l'esecuzione di interviste dedicate e dimostrazioni pratiche al fine di individuare i loro bisogni e ottenere il massimo grado di accettabilità del robot o Creazione di schizzi, *rendering*, bozzetti grafici di scenari applicativi e di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc. o Gestione della fase di sviluppo e realizzazione dei componenti progettati e integrazione nei vari prototipi. o Supporto all'organizzazione della fase di dimostrazione e sperimentazione dei robot in ambiente reale.
• Date (da – a)	**Dal 05/10/2006 al 31/03/2007**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Laboratorio CRIM, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia
• Tipo di azienda o settore	Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale
• Tipo di impiego	Collaboratrice a progetto nell'ambito del progetto di ricerca ***VECTOR*** – *Versatile Endoscopic Capsule for Gastrointestinal Tumor Recognition and Therapy*, FP6

• Principali mansioni e responsabilità	o Attività di individuazione e valutazione degli aspetti psicologici e di accettabilità al fine di definire l'aspetto formale migliore della capsula endoscopica sviluppata all'interno del progetto di ricerca. o Realizzazione di schizzi, *rendering* e di bozzetti grafici di scenari applicativi della capsula.
• Date (da – a)	**Dal 01/08/2007 al 30/09/2007 e dal 01/10/2007 al 31/03/2007**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Omissis
• Tipo di azienda o settore	Azienda di consulenza, ricerca e sviluppo nel campo del design e dei materiali innovativi
• Tipo di impiego	Collaboratrice a progetto come ingegnere meccanico e *sales manager*
• Principali mansioni e responsabilità	o Attività di ricerca nel settore dei materiali innovativi e di nuova generazione (materiali compositi e polimerici micro e nano-strutturati e a memoria di forma) e di trasferimento tecnologico: individuazione di nuovi campi di utilizzo in settori merceologici diversi.
• Date (da – a)	**Da febbraio 2007 a maggio 2007**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Omissis
• Tipo di azienda o settore	Studio di consulenza nel settore del design, della tecnologia e del *business*
• Tipo di impiego	Stagista
• Principali mansioni e responsabilità	o Partecipazione a un progetto di ricerca e sviluppo centrato sull'individuazione degli stilemi principali del veicolo Vespa su commissione di Piaggio & C. S.p.a.: valutando l'evoluzione formale di Vespa, le contingenze socioeconomiche e il percorso dell'oggetto nell'immaginario collettivo italiano ed internazionale, si è arrivati alla definizione di svariati *concept* e tre proposte stilistiche definitive.
• Date (da – a)	**Dal 16/10/2006 al 15/01/2007**
• Nome e indirizzo del datore di lavoro	Omissis
• Tipo di azienda o settore	Industria nel settore della progettazione e produzione di veicoli a due ruote a motore e veicoli commerciali
• Tipo di impiego	Stagista
• Principali mansioni e responsabilità	o Progettazione stilistica di un veicolo *Omissis*. o Collaborazione ad alcuni lavori di grafica per *Omissis*. o Realizzazione di una proposta di *restyling* per *Omissis*.

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

• Date (da – a)	**Da maggio 2005 a giugno 2006**
• Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione	Ente o Struttura Formativa: PONT-TECH Pontedera (PI) Enti Promotori: Università di Pisa – Dip. di Ingegneria Meccanica Nucleare e della Produzione; Istituto Tecnico Industriale Statale "G. Marconi" di Pontedera (PI); Istituto Superiore per le Industrie Artistiche (ISIA) di Firenze
• Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Corso di specializzazione tecnica superiore per il disegno e la progettazione industriale: acquisizione della capacità di ideazione di nuovi prodotti o di nuove line produttive, anche attraverso il coordinamento e l'integrazione delle competenze e delle risorse presenti in azienda grazie all'applicazione delle tecniche del disegno e della grafica computerizzata, l'utilizzo della comunicazione visiva e multimediale, del disegno industriale nella progettazione e la realizzazione del prototipo del prodotto. Principali materie: Biomeccanica e Antropometria; Marketing Mercato e Impresa; Storia del

	Design; Disegno a mano libera; Disegno Geometrico; Disegno Tecnico; Ergonomia; Materiali e Tecnologie; Progettazione; Sviluppo Prodotto; Tecniche e Rappresentazione Virtuale Stage intermedio svolto presso la Fondazione Piaggio Onlus (40 ore): progettazione di una trousse-contenitore ("Point") ispirata al tema "Vespa e il mondo femminile" Stage conclusivo del corso svolto presso il Centro Stile Piaggio, Piaggio & C. S.p.a. (360 ore): attività di progettazione di un *concept motorcycle* per il *brand* Gilera.
• Qualifica conseguita	**Tecnico Esperto per il Design Industriale (PI20040897)**
• Date (da – a)	**Sessione 2-2005 dell'anno 2005**
• Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione	Università di Pisa
• Qualifica conseguita	**Abilitazione all'esercizio della professione di Ingegnere industriale Iunior**
• Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)	186/240
• Date (da – a)	**Dal 07/09/2000 al 07/03/2005**
• Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione	Università di Pisa
• Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Principali materie: Analisi Matematica, Fisica Generale, Fisica Tecnica, Meccanica Razionale, Meccanica Applicata alle Macchine, Tecnica delle Costruzioni, Disegno Tecnico, Disegno di Macchine e Modellazione CAD 3D, Progettazione e Design Industriale. Stage conclusivo presso l'Università di Pisa – Dip. di Ingegneria Meccanica, Nucleare e della Produzione: analisi e approfondimento di tecniche di *reverse engineering* e di elaborazione dati provenienti da scanner 3D. Titolo della Tesi: "Analisi di tecniche di elaborazione dati provenienti da scanner 3D" Relatore: Prof. Sandro Barone
• Titolo di studio conseguito	**Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica**
• Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)	101/110
• Date (da – a)	**Dal 1995 al 2000**
• Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione	Liceo Scientifico "Federigo Enriques" di Livorno
• Titolo di studio conseguito	**Diploma di liceo scientifico**
• Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)	83/100

CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

PRIMA LINGUA	**ITALIANO**
ALTRE LINGUE	**INGLESE**
• Capacità di lettura	LIVELLO BUONO
• Capacità di scrittura	LIVELLO BUONO
• Capacità di espressione orale	LIVELLO BUONO
CAPACITÀ E COMPETENZE RELAZIONALI E	Buona capacità di comunicazione e socializzazione con particolare predisposizione all'ascolto. Ottima capacità di organizzazione del proprio lavoro in maniera autonoma e all'interno di un

ORGANIZZATIVE

gruppo con particolare attenzione ai risultati da ottenere. Ottima predisposizione al *problem solving.*

CAPACITÀ E COMPETENZE INFORMATICHE

- Conoscenza dei programmi di grafica e animazione **Adobe Creative Suite CS5** (Photoshop, InDesign, Illustrator, After Effects, ecc.)
- Conoscenza del programma di modellazione CAD 3D **Creo Parametric 5.0**
- Conoscenza del **sistema operativo Microsoft Windows**
- Conoscenza del **pacchetto Microsoft Office™**

PATENTE O PATENTI

B

PUBBLICAZIONI

Riviste Indicizzate

- Sgandurra, G., Cecchi, F., Beani, E., Mannari, I., Maselli, M., Falotico, F. P., ... & Cioni, G. (2021). *Tele-UPCAT: study protocol of a randomised controlled trial of a home-based Tele-monitored UPper limb Children Action observation Training for participants with unilateral cerebral palsy*. BMJ open, 8(5), e017819.
- Menici, V., Antonelli, C., Beani, E., Mattiola, A., Giampietri, M., Martini, G., ... & Caretoy-R Consortium. (2021). *Feasibility of Early Intervention Through Home-Based and Parent-Delivered Infant Massage in Infants at High Risk for Cerebral Palsy*. Frontiers in Pediatrics, 586.
- Meucci, P., Zampini, L., Giovannetti, A. M., Quadraroli, A., D'Arrigo, A. V., Riva, D., ... & Leonardi, M. (2020). *The challenge of studying interaction in children with autism spectrum disorder during play activity with a robotic platform*. Journal of Developmental and Physical Disabilities, 32(1), 113-129.
- Beani, E., Menici, V., Cecchi, A., Cioni, M. L., Giampietri, M., Rizzi, R., ... & CareToy-R Consortium. (2020). *Feasibility analysis of caretoy-revised early intervention in infants at high risk for cerebral palsy*. Frontiers in neurology, 1584.
- Sgandurra, G., Lorentzen, J., Inguaggiato, E., Bartalena, L., Beani, E., Cecchi, F., ... & CareToy Consortium. (2017). *A randomized clinical trial in preterm infants on the effects of a home-based early intervention with the'CareToy System'*. PLoS One, 12(3), e0173521.
- Manzi, A., Fiorini, L., Esposito, R., Bonaccorsi, M., Mannari, I., Dario, P., & Cavallo, F. (2017). *Design of a cloud robotic system to support senior citizens: The KuBo experience*. Autonomous Robots, 41(3), 699-709.
- Cecchi, F., Mannari I., Falotico, F.P., Beani, E., Cioni, G., Laschi, C., Dario, P., Sgandurra, G. (2017). *Sensorized objects for assessing manipulation capabilities in children with hemiplegia*. Dev Med Child Neurol, 59 (Supll 2): 84.
- Cecchi, F., Passetti, G., Pratesi, A., Mannari I., Falotico, P.F., ... & Dario, P. (2015). *CareToy: a smart system for home intervention based on mechatronic toys*, Developmental Medicine & Child Neurology. WS04-93359 SPECS, 57(4), pp.3. doi: 10.1111/dmcn.12779_4.
- Casiddu, N., Cavallo, F., Divano, A., Mannari I., Micheli, E., Porfirione, C., Zallio, M., Aquilano, M., & Dario, P. (2014). *Robot Interface Design of Domestic and Condominium Robot for Ageing Population*. In Ambient Assisted Living (pp. 53-60). Springer International Publishing.

Conferenze

- Meucci, P. et al., *Progetto Roddi – New Robotic Platform for Rehabilitation of Children with Pervasive Developmental Disorders and Cognitive Impairments*: una proposta per lo studio della relazione con il bambino con autismo*, II Congressso AIRA (Associazione Italiana Ricerca sull'Autismo) 2016 (Premio "Lia Vassena' Young Investigators Award").
- Cavallo, F., Aquilano, M., Bonaccorsi, M., Mannari I., Carrozza, M.C., Dario, P. (2011, April 08). *On the design of ASTRO robot for assistance of elderly people*. In euRobotics Forum 2011, Workshop on "Assistance robots for the elderly", Västeras, Sweden.

- Aquilano, M., Cavallo, F., Mannari I., Carrozza, M.C., Dario, P. (2011). *Acceptability and User Centered Design of ASTRO: the assistant robot of elderly people*. In International Conference on Social Robotics, ICSR2011, Amsterdam, The Netherlands.
- Cavallo, F., Aquilano, M., Bonaccorsi, M., Mannari I., Carrozza, M. C., & Dario, P. (2011, August). *Multidisciplinary approach for developing a new robotic system for domiciliary assistance to elderly people*. In Engineering in Medicine and Biology Society, EMBC, 2011 Annual International Conference of the IEEE (pp. 5327-5330). IEEE.
- Salvini P., Armato A., Mannari I., Mazzolai B., Laschi C., Dario P. *A Methodology for Designing Acceptability in Relation to a Service Robot Physical Appearance*, Proceedings of the 8th International Workshop on Human-friendly Welfare Robotic Systems, KAIST, Daejeon, Korea, October 21-23, 2007.

Acknowledgments

- Fasano, A., Mazzoni, A., & Falotico, E. (2022). *Reaching and Grasping Movements in Parkinson's Disease: A Review. Journal of Parkinson's Disease*, (Preprint), 1-31.
- Mazzolai, B., & Laschi, C. (2020). *A vision for future bioinspired and biohybrid robots*. Science robotics, 5(38), eaba6893.
- Maselli, M., Fiorini, L., Cecchi, F., Castro, E., Esposito, R., Cavallo, F., ... & Laschi, C. (2019). *Can physical and cognitive training based on episodic memory be combined in a new protocol for daily training?. Aging clinical and experimental research*, 31(11), 1615-1623.
- Wang, H., Totaro, M., & Beccai, L. (2018). *Toward perceptive soft robots: Progress and challenges*. Advanced Science, 5(9), 1800541.
- Maselli, M., Mussi, E., Cecchi, F., Manti, M., Tropea, P., & Laschi, C. (2018). *A wearable sensing device for monitoring single planes neck movements: Assessment of its performance*. IEEE Sensors Journal, 18(15), 6327-6336.
- Maselli, M., Fiorini, L., Castro, E., Baldoli, I., Tocchini, S., Sportiello, M. T., ... & Laschi, C. (2017, July). *Development and testing of a new cognitive technological tool for episodic memory: a feasibility study*. In 2017 39th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC) (pp. 893-896). IEEE.
- Calisti, M., Cianchetti, M., Manti, M., Corucci, F., & Laschi, C. (2016). *Contest-driven soft-robotics boost: the robosoft grand challenge*. Frontiers in Robotics and AI, 3, 55.
- Cecchi, F., Sgandurra, G., Mihelj, M., Mici, L., Zhang, J., Munih, M., ... & Dario, P. (2016). *CareToy: an intelligent baby gym: home-based intervention for infants at risk for neurodevelopmental disorders*. IEEE Robotics & Automation Magazine, 23(4), 63-72.
- Sgandurra, G., Bartalena, L., Cioni, G., Greisen, G., Herskind, A., Inguaggiato, E., ... & Sicola, E. (2014). *Home-based, early intervention with mechatronic toys for preterm infants at risk of neurodevelopmental disorders (CARETOY): a RCT protocol*. BMC pediatrics, 14(1), 1-9.

BREVETTI

- Francesca Cecchi, Francesco Paolo Falotico, Paolo Dario, Cecilia Laschi, Irene Mannari, Giovanni Passetti, Andrea Pratesi (2016). *Progetto CareToy - Palestrina sensorizzata per la promozione e il monitoraggio dello sviluppo psicomotorio di un infante*. **102016000036049**, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa (07/04/2016).
- Filippo Cavallo, Michela Aquilano, Paolo Dario, Irene Mannari, Niccolò Casiddu, Norbert Herda, Emanuele Micheli, Alessandro Divano, Claudia Porfirione, Matteo Zallio (2013). *Progetto Robot-Era - aspetto estetico/formale di robot per assistenza domiciliare e di robot con funzione di portierato e sorveglianza*. **N.002295857-0002**, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa, Università degli Studi di Genova, MetraLabs GmbH Neue Technologien und Systeme Systeme (23/08/2013).
- Irene Mannari, Pericle Salvini, Federica Pantaloni, Cecilia Laschi, Barbara Mazzolai, Virgilio Mattoli, Paolo Dario (2008). *Progetto DustBot - Networked and Cooperating Robots for Urban Hygiene - aspetto estetico/formale di robot per la raccolta dell'immondizia porta a porta*. **EP000980966**, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa (01/08/2008).

ATTIVITÀ ACCADEMICHE

- 2021 – Correlatrice del progetto di tesi svolto della studentessa Giulia Bruscia, Diploma di primo livello in Progettazione Artistica per l'Impresa, Accademia Belle Arti di Verona in collaborazione con l'Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa, dal titolo "Un rivestimento adattivo per il robot Silver 2".

- 2016 – Correlatrice del progetto di tesi svolto della studentessa Elisa Fulgeri, Diploma di secondo livello in Design del Prodotto, Istituto Superiore per le Industrie Artistiche di Firenze in collaborazione con l'Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa, dal titolo "Creaction".

- 2015 – Tutor degli studenti Marco Zemolin e Siresia Bagnoli, durante il loro stage formativo in Design del Prodotto, Istituto Superiore per le Industrie Artistiche di Firenze, svolto presso l'Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa. La loro attività ha riguardato lo studio e l'analisi dello stato dell'arte, dei bisogni dell'utente e degli aspetti di accettabilità utili per la progettazione dell'interfaccia grafica sviluppata nell'ambito del progetto di ricerca *AOT – Action-Observation Therapy (AOT) and Information and Communications Technologies (ICT) for Home Rehabilitation of Children with Hemiplegia (GRAOT)*, Giovani Ricercatori, Ministero della Salute.

- 2014 – Correlatrice del progetto di tesi svolto dalle studentesse Marta Balloni e Linda Bolognesi, Diploma di primo livello in Design del Prodotto, Istituto Superiore per le Industrie Artistiche di Firenze in collaborazione con l'Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa, dal titolo "CONTatTiTu, gioco interattivo per la riabilitazione di bambini con disturbo dello spettro autistico".

- 2013 – Tutor delle studentesse Marta Balloni e Linda Bolognesi, durante il loro stage formativo in Design del Prodotto, Istituto Superiore per le Industrie Artistiche di Firenze, svolto presso l'Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa. La loro attività ha riguardato lo studio e l'analisi dello stato dell'arte, dei bisogni dell'utente e degli aspetti estetico/formali legati soprattutto all'accettabilità, l'esecuzione di concept e integrazione delle parti elettriche e meccaniche di giochi sensorizzati per la riabilitazione di bambini affetti da diverse patologie neurologiche sviluppati nell'ambito di dei progetti di ricerca condotti dal team dell'area della Bioingegneria del Neurosviluppo dell'Istituto di BioRobotica.

Sono a conoscenza delle sanzioni previste in caso di false attestazioni o dichiarazioni mendaci ai sensi del D.P.R. 445/2000 e autorizzo il trattamento dei miei dati personali ai sensi dell'art. 13 Dlgs 196 del 30 giugno 2003 3 dell'art. 13 del GDPR (Regolamento UE 2016/679).

Data 4 luglio 2022