

INFORMAZIONI PERSONALI

Vladimiro Suglia



ESPERIENZA LAVORATIVA

Marzo 2025-Aprile 2026

Contratto di collaborazione coordinata e continuativa

Incarico di insegnamento vacante del corso "Progettazione hardware di dispositivi protesici avanzati e robotizzati", da espletare per l'A.A. 2024/2025 presso l'Università "G. D'Annunzio" di Chieti e Pescara.

Novembre 2022-Agosto 2025

Contratto a tempo determinato

Insegnante di ruolo di scuola Secondaria di II grado (CdC A026 - Matematica) presso l'I.I.S.S. "E. Majorana2" di Martina Franca.

Settembre 2023-Gennaio 2024

Contratto di collaborazione coordinata e continuativa

Svolgimento dell'attività "Analisi e implementazione prototipale attraverso simulazione di sistemi di interazione uomo-macchina per la neurochirurgia" nell'ambito del Progetto di ricerca "SATURN" del Politecnico di Bari, referente scientifico Prof. Vitoantonio Bevilacqua.

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Novembre 2021 - Ottobre 2024

Dottorato di Ricerca in "Electrical and Information Engineering"

Conseguito

Politecnico di Bari, via E. Orabona 4 - 70125 Bari (BA), Italia

Progetto di ricerca dal titolo "Innovative interfaces for motor assessment"

Progettazione, implementazione e validazione di interfacce innovative basate su sensori (es. ottici, inerziali ed elettromiografici) per valutazione motoria attraverso l'analisi di segnali biomedicali e modelli di Deep Learning

Tutor: Proff. Vitoantonio Bevilacqua, David Naso, co-tutor: Ing. Domenico Buongiorno.

Gennaio 2024 - Giugno 2024

Visiting Ph.D. student per attività di ricerca

Scuola Superiore Sant'Anna, Istituto di Intelligenza Meccanica, Ghezzano, Pisa. Referente: Prof. Antonio Frisoli

Analisi di segnali elettromiografici e reti muscolari durante l'esecuzione di task isometrici e dinamici bilaterali per la valutazione di un esoscheletro di spalla.

Febbraio 2022

Esame di Stato per l'abilitazione alla professione di Ingegnere Industriale - sezione A

Politecnico di Bari

2018-2021

Master degree in "Ingegneria dell'automazione" (cum laude)

Politecnico di Bari, Italia

Conoscenze scientifiche dell'Ingegneria dell'Automazione, con particolare attenzione a quelle in campo robotico. Programmazione di Matlab/Simulink.

Tesi di laurea in “Data Model Identification and Intelligent Control” dal titolo “Gait Predictive Models for a Lower Limb Exoskeleton” e riguardante la classificazione di modalità di camminata attraverso segnali elettromiografici relativi al modello di un esoscheletro di arto inferiore. Relatore: Prof. David Naso. Correlatore: Prof.ssa Loredana Zollo.

2015–2018 **Laurea triennale in “Ingegneria Informatica e dell’automazione” (cum laude)**

Politecnico di Bari, Italia

Conoscenze scientifiche dell’Ingegneria dell’Informazione, con particolare attenzione a quelle in campo automatico. Programmazione di Matlab/Simulink.

Tesi di laurea in “Meccanica Applicata” dal titolo “Studio della postura sul piano sagittale” e riguardante l’analisi di prove stabilometriche per la determinazione delle frequenza di oscillazione della caviglia sul piano sagittale. Relatore: Prof. Giacomo Mantriota.

Settembre 2012 - Luglio 2017 **Diploma di Maturità Scientifica, percorso Tradizionale, 100/100**

Liceo Scientifico Statale "A. Einstein" Via Peppino Impastato, SN - 74017 MOTTOLA (TA), Italia

CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

Lingua madre Italiana

Altre lingue

	COMPRESIONE		PARLATO		PRODUZIONE SCRITTA
	Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale	
Inglese	C1	C1	C1	C1	C1
Cambridge English Qualifications: Cambridge English Advanced (CAE)					

Livelli: A1 e A2: Utente base – B1 e B2: Utente autonomo – C1 e C2: Utente avanzato
[Quadro Comune Europeo di Riferimento delle Lingue](#)

Capacità e competenze relazionali

– Durante il mio percorso di laurea magistrale presso il Politecnico di Bari, ho potuto svolgere attività laboratoriali/progettuali in vari gruppi di colleghi, sviluppando ottime capacità relazionali al fine di migliorare la qualità del lavoro in team. Competenze analoghe sono state potenziate nel corso della corrente esperienza di dottorando, interfacciandomi con colleghi di vari laboratori.

Capacità e competenze organizzative

– Buona disponibilità a modificare la propria prassi operativa ai fini di un’adeguata integrazione con i colleghi. Elevata disponibilità a condividere informazioni e risorse allo scopo di favorire la risoluzione tempestiva di problemi in concerto con il team.
 – Capacità di rispettare impegni presi con colleghi e superiori.

- Capacità e competenze tecniche**
- Conoscenza del pacchetto Office (Word, Excel, PowerPoint).
 - Programmazione in ambiente Matlab/Simulink, sviluppata durante il percorso di studi universitario e potenziata durante la corrente esperienza di dottorato e durante l'attività di tirocinio e di stesura della tesi in collaborazione con il Campus Bio-Medico di Roma.
 - Conoscenza dei linguaggi C/C++, Ladder/KOP e Assembly, maturati rispettivamente durante i corsi di "Laboratorio di Informatica", "Automazione Industriale" e "Calcolatori Elettronici" presso il Politecnico di Bari.
 - Conoscenza del linguaggio C#, maturata durante lo sviluppo di un serious game su Unity3D per la valutazione dell'adattamento visuomotorio in task di locomozione.
 - Conoscenza del linguaggio Python, maturata durante lo sviluppo di framework basati su modelli di Deep Learning per human activity recognition e pathological gait recognition.
 - Conoscenza del linguaggio LaTeX per la scrittura di articoli scientifici, e di applicazioni per la loro lettura e gestione (e.g., Mendeley), maturate durante il periodo di stesura della tesi di laurea magistrale e perfezionate durante la corrente esperienza di dottorato.
 - Competenze di supporto didattico nei confronti di studenti universitari, sviluppate nel contesto del Dottorato di Ricerca.
 - Competenze di correlatore per tesi di laurea magistrale, sviluppate nel contesto del Dottorato di Ricerca.
 - Competenze di configurazione di sensori inerziali (IMU) per l'acquisizione di segnali cinematici durante esperimenti di human activity recognition e pathological gait recognition, sviluppate nel contesto del Dottorato di Ricerca.
 - Competenze di configurazione di sensori elettromiografici (EMG) per l'acquisizione di attività muscolare durante esperimenti di power augmentation finalizzati alla validazione di interfacce robotiche di supporto a task motori statici e dinamici, sviluppate nel contesto del Dottorato di Ricerca.

Capacità e competenze artistiche Padronanza di abilità pianistiche, attestata da una laurea di II livello (cum laude et honore) presso il "Conservatorio N. Piccinni" di Bari, e potenziata in diversi corsi di perfezionamento ed esibizioni in pubblico.

Patente o patenti Titolare di patente B.

Altre capacità e competenze Capacità di gestione di periferiche audio (microfoni, schede audio), acquisita durante la frequenza delle attività didattiche e laboratoriali/progettuali per via telematica durante il corso di laurea magistrale del Politecnico di Bari.

ALTRE INFORMAZIONI

Altre attività di formazione Partecipazione ai seguenti corsi durante il Dottorato e School:

- "The 8th International Summer School of Neuroengineering", July 18th-22nd, 2022, Department of Informatics, Bioengineering, Robotics, and System Engineering, Genova, Italy.
- Time-series databases for sensor data analysis, Implementation and application of Design of Experiment techniques, Mixed Reality for data visualization in the Smart Factory, Applications of MATLAB, Numerical Methods for Bid Data, Sistemi Diagnostici, Terapeutici e Riabilitativi Avanzati, Data-driven Fault Diagnosis and Fault Prognosis.

Ulteriori informazioni

- Vincitore del concorso per titoli ed esami per l'accesso al ruolo di docente della scuola secondaria di secondo grado su posto comune in matematica (D.M: 205/2023).
- Vincitore del Premio di studio "Prof. Girolamo Fornarelli" - A.A. 2018/2019.
- Partecipazione alla "Scuola Estiva di Orientamento – XVI EDIZIONE" (16/06/2014-20/06/2014) organizzata dalla Scuola Superiore "Sant'Anna" di Pisa.
- Partecipazione alla "International school exchange" presso Ulenhof College of Doetinchem (9/11/2013-16/11/2013).
- Partecipazione a varie edizioni di "Certamen romanum" e "Campionati internazionali di giochi matematici".

- Pubblicazioni per Riviste**
- E. Sibilano, **V. Suglia**, A. Brunetti, D. Buongiorno, N. Caporusso, C. Guger, V. Bevilacqua, "Brain-Computer Interfaces", In: Valeriani, M., de Tommaso, M. (eds) Psychophysiology Methods. Neuromethods, vol 206. Humana, New York, NY.
- V. Suglia**, A. Brunetti, G. Pasquini, M. Caputo, T. M. Marvulli, E. Sibilano, S. della Bella, P. Carrozza, C. Beni, D. Naso, V. Monaco, G. Cristella, V. Bevilacqua, D. Buongiorno, "A serious game for the assessment of visuomotor adaptation capabilities during locomotion tasks employing an embodied avatar in virtual reality", Sensors. 2023; 23(11), 5017.
- V. Suglia**, L. Palazzo, V. Bevilacqua, A. Passantino, G. Pagano, G. D'addio, "A Novel Framework Based on Deep Learning Architecture for Continuous Human Activity Recognition with Inertial Sensors", Sensors. 2024; 24(7),2199.
- L. Palazzo, **V. Suglia**, S. Grieco, D. Buongiorno. A. Brunetti, G. Pagano, G. D'Addio, V. Bevilacqua, "A Deep-Learning based framework oriented to pathological gait recognition with inertial sensors", Sensors. 2025; 25(1):260.
- F. Berloco, P.M. Marvulli, **V. Suglia**, S. Colucci, G. Pagano, L. Palazzo, M. Aliani, G. Castellana, P. Guido, G. D'addio, V. Bevilacqua, "Enhancing Survival Analysis Model Selection through XAI(t) in Healthcare", Applied Sciences. 2024; 14(14),6084
- G. Rinaldi, **V. Suglia**, L. Tiseni, C. Camardella, M. Xiloyannis, L. Masia, D. Buongiorno, V. Bevilacqua, A. Frisoli, D. Chiaradia, "Towards a healthier workplace: how Flexos, an active and bilateral shoulder exoskeleton, provides support in weight-lifting and carrying tasks", Submitted to IEEE Transactions on Robotics, 2024.
- V. Suglia**, C. Camardella, G. Rinaldi, D. Chiaradia, D. Buongiorno, H. Zhou, A. Frisoli, D. Leonardis, V. Bevilacqua, "Muscle networks analysis on an active occupational shoulder exoskeleton", Submitted to Biomedical Signal Processing and Control, Elsevier, 2025.
- Pubblicazioni per Conferenze**
- L. Palazzo, **V. Suglia**, S. Grieco, D. Buongiorno, A. Brunetti, G. Pagano, G. D'addio, V. Bevilacqua, "A Deep-Learning based framework oriented to pathological gait recognition with inertial sensors", WIRN 2024, 32nd Italian Workshop on Neural Networks, June 5-7, 2024, Vietri sul Mare, Salerno, Italy, 2024 (to appear).
- L. Palazzo, **V. Suglia**, G. Pagano, A. Passantino, G. D'Addio, V. Bevilacqua, "A Deep Learning approach based on a Convolutional Neural Networks architecture towards Abnormal Human Activity Recognition", XXIV Congresso Nazionale SIAMOC 2024, October 2-5, 2024, Stresa, Salerno, Italy, 2024.
- V. Suglia**, C. Camardella, G. Rinaldi, D. Chiaradia, D. Buongiorno, H. Zhou, A. Frisoli, D. Leonardis, V. Bevilacqua, "Muscle Networks Analysis of a Dynamic Bilateral Task With an Upper Limb Exoskeleton", International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR), May 12-16, 2025, Chicago, IL, USA.
- L. Palazzo, **V. Suglia**, S. Grieco, D. Buongiorno, A. Brunetti, G. Pagano, G. D'Addio, V. Bevilacqua, "Towards Unilateral Pathological Deep Learning-based Gait Recognition with Accelerometer Data". Submitted to IX Congress of the National Group of Bioengineering (GNB), 16 - 18 June 2025, Palermo, Italy, 2025.
- R.M. Scardigno, D. Buongiorno, A. Brunetti, **V. Suglia**, S. Della Bella, C. Beni, N. Lonoce, P. Carrozza., C. Carli, M. Dotoli, G. Pasquini, G. Cristella, V. Bevilacqua, "A Serious Game for the Assessment of Visuomotor Adaptation Capabilities during Reaching Tasks in Virtual Reality". Submitted to IX Congress of the National Group of Bioengineering (GNB), 16 - 18 June 2025, Palermo, Italy, 2025.
- S. Grieco, **V. Suglia**, L. Palazzo, D. Buongiorno, A. Brunetti, G. Pagano, G. D'Addio, V. Bevilacqua, "Interpretability of Deep Learning-based Pathological Gait Recognition explored through Network Analysis of Inertial Data" Submitted to IEEE International Symposium on Medical Measurements and Applications 2025 (IEEE MeMeA 2025), 28 - 30 May 2025, Chania, Greece, 2025.

SUPERVISIONE DI STUDENTI

Tesi di laurea

1. Falcone Michela, "*Multi-Class predictive gait model for lower-limb exoskeletons*", Insegnamento: Data Model Identification and Intelligent Control, Corso di Laurea Magistrale in Automation Engineering (2022). Relatori: Prof. Ing. David Naso. Correlatori: Prof. Loredana Zollo, Dott. Vladimiro Suglia.
2. Palazzo Lucia, "*A Deep Learning Based Framework For Human Activity Recognition*". Insegnamento: Sistemi Diagnostici, Terapeutici e Riabilitativi Avanzati, Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria dei Sistemi Biomedicali (2023). Relatori: Prof. Vitoantonio Bevilacqua. Correlatori: Ing. Vladimiro Suglia, Prof. Ing. Giovanni D'Addio, Ing. Gaetano Pagano.
3. Grieco Sabrina, "*A Deep Learning Based Framework For Pathological Gait Recognition With Inertial Sensors*". Insegnamento: Sistemi Diagnostici, Terapeutici e Riabilitativi Avanzati, Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria dei Sistemi Biomedicali (2024). Relatori: Prof. Vitoantonio Bevilacqua. Correlatori: Prof. Ing. Giovanni D'Addio, Dott.ssa Lucia Palazzo, Ing. Gaetano Pagano, Ing. Vladimiro Suglia.

DATI PERSONALI

Informativa Privacy- Ai sensi del Regolamento (UE) 2016/679 si precisa che le informazioni contenute nel presente documento sono riservate e ad uso esclusivo del destinatario. **DICHIARAZIONE SOSTITUTIVA DI CERTIFICAZIONE (art. 46 e 47 D.P.R. 445/2000)**. La sottoscritta Vladimiro Suglia, ai sensi e per gli effetti degli articoli 46 e 47 e consapevole delle sanzioni penali previste dagli articoli 75 e 76 del D.P.R. 28 dicembre 2000, n. 445 nelle ipotesi di falsità in atti e dichiarazioni mendaci, dichiara che le informazioni riportate nel presente curriculum vitae, redatto in formato europeo, corrispondono a verità.

Luogo e data

Bari, 7 luglio 2025

Firma

