

FORMATO EUROPEO
PER IL CURRICULUM
VITAE



INFORMAZIONI PERSONALI

Nome Irene Mannari

Iscrizione ad albo professionale N° 31B, Ordine degli Ingegneri della Provincia di Livorno, dal 08/07/2008

ESPERIENZA LAVORATIVA

• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego	Dal 17/10/2022 a oggi Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale Tecnico con contratto di lavoro a tempo determinato, inquadramento categoria D, posizione economica D1, nell'ambito di vari progetti di ricerca tra cui: • MAPWORMS – <i>Mimicking Adaptation and Plasticity in WORMS</i> • AlnCP – <i>Clinical validation of Artificial Intelligence for providing a personalized motor clinical profile assessment and rehabilitation of upper limb in children with unilateral Cerebral Palsy</i> • APRIL – <i>multipurpose robotics for mAniPulation of defoRmable materLaLs in manufacturing processes</i> • SoftGrip – <i>Functionalised Soft robotic gripper for delicate produce harvesting powered by imitation learning-based control</i> • MUSE – <i>MusculoSkeletal Expansion</i> • HandEval – <i>Integrated assessment system for functional hand recovery</i>
• 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 <i>user-centered</i>. ○ Realizzazione di <i>rendering</i> 3D, di illustrazioni grafiche e figure specifiche rappresentative ed esplicative degli obiettivi e della <i>value proposition</i> 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 <i>Visual Identity</i> (colori, logo, font ecc.), dei contenuti del <i>sito web</i> e di altro materiale grafico quale template, presentazioni, leaflet, roll-up ecc. a supporto delle attività di <i>communication</i> e <i>dissemination</i> dei vari progetti di ricerca. Altre attività: ○ 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.

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego

Dal 19/07/2022 al 16/10/2022

Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa
V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia

Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale

Collaboratrice con contratto di collaborazione coordinata e continuativa nell'ambito del progetto di ricerca **MAMPWORMS** – *Mimicking Adaptation and Plasticity in WORMS*

- Principali mansioni e responsabilità

- Realizzazione di bozzetti grafici di scenari applicativi e di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc.

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego

Dal 04/12/2017 al 03/06/2022

Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa
V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia

Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale

Tecnologo con contratto di lavoro a tempo determinato, inquadramento categoria D, posizione economica D3, nell'ambito di vari progetti di ricerca tra cui:

- **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)
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

Dal 2008 al 2017

Freelance Graphic Designer

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)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

Dal 03/12/2014 al 31/12/2015 e dal 01/01/2016 al 30/11/2017

Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa
V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia

Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale

Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca **ECHORD ++ – European Clearing House for Open Robotics Development Plus Plus**, FP7

- Attività di supporto all'esecuzione di esperimenti in ambiente reale con alcuni robot.
- Realizzazione di bozzetti grafici di scenari applicativi e di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc.

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

Dal 01/01/2016 al 30/11/2017

Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa
V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia

Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale

Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca **I-SUPPORT – ICT-Supported Bath Robots**, H2020

- Design estetico/formale (forme, colori e materiali) con particolare riferimento 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) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 03/12/2014 al 31/12/2015 e dal 21/06/2017 al 31/08/2017 Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale 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 ○ Progettazione meccanica e realizzazione del modello CAD 3D di un dispositivo mecatronico 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. ○ Realizzazione di una interfaccia grafica animata che guida il bambino durante la terapia. ○ Supporto alle attività di manutenzione meccanica del sistema e alla validazione clinica del sistema sviluppato. ○ Creazione di materiale grafico pubblicitario del progetto. ○ Supervisione e contributo alla fase di realizzazione dei vari prototipi e alla fase di sperimentazione in ambiente reale.
• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 03/12/2014 al 31/12/2015 Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito della commessa RODDI – Sviluppo di una piattaforma mecatronica per la riabilitazione di bambini con Disturbi Pervasivi dello Sviluppo, Istituto Nazionale Neurologico Carlo Besta ○ Design funzionale ed estetico/formale e realizzazione del modello CAD 3D di un sistema mecatronico per la riabilitazione di bambini autistici con particolare riferimento all'accettabilità e utilizzando un approccio di tipo <i>user-centered</i>: focus sull'utente primario (il bambino) e sul secondario (l'educatore) e sui loro bisogni. ○ Realizzazione di una interfaccia grafica animata concepita al fine di attrarre l'attenzione del bambino e coinvolgerlo durante l'attività di riabilitazione. ○ Cura e Creazione dell'immagine coordinata del progetto: logo, materiale grafico pubblicitario come poster, brochure ecc. ○ Supervisione e contributo alla fase di realizzazione del prototipo.
• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 24/04/2013 al 24/10/2014 e dal 03/12/2014 al 31/12/2015 Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale 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 ○ 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). ○ 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, <i>rendering</i>, 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) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 11/05/2012 al 08/03/2013 e dal 24/04/2013 al 24/10/2014 Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca CARETOY – A Modular Smart System for Infants Rehabilitation At Home based on Mechatronic Toys, FP7 ○ 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, <i>rendering</i>, 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) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 17/12/2012 al 15/03/2013 Istituto di BioRobotica, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale 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 ○ 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) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 14/07/2011 al 13/04/2012 ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca ASTROMOBILE – Assistive Smart Robotic platform for indoor environments: MOBILity and intEraction, FP7 ○ 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) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 17/02/2011 al 15/06/2011 e dal 15/07/2011 al 03/09/2011 ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale 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 ○ Verifica formale, dei parametri geometrici e meccanici e del sistema di aggancio al telaio

responsabilità	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) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 21/06/2010 al 31/12/2010 ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale 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 ○ Supporto alla realizzazione del <i>mock-up</i> di muscolo idrostatico artificiale; realizzazione di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc.
• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 01/10/2009 al 31/03/2010 ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca HydroNet – Floating Sensorised Networked Robots for Water Monitoring, FP7 ○ Supporto all'organizzazione della fase di dimostrazione e sperimentazione in ambiente reale dei robot sviluppati all'interno del progetto. ○ Realizzazione di materiale grafico pubblicitario vario del progetto.
• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	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 Laboratori CRIM e ARTS Lab, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale Collaboratrice autonomo professionale nell'ambito del progetto di ricerca DustBot – Networked and Cooperating Robots for Urban Hygiene, FP7 ○ 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). ○ 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 ○ Creazione di schizzi, <i>rendering</i>, bozzetti grafici di scenari applicativi e di materiale grafico pubblicitario del progetto come poster, brochure ecc. ○ Gestione della fase di sviluppo e realizzazione dei componenti progettati e integrazione nei vari prototipi. ○ Supporto all'organizzazione della fase di dimostrazione e sperimentazione dei robot in ambiente reale.
• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 05/10/2006 al 31/03/2007 Laboratorio CRIM, Sant'Anna Scuola Universitaria Superiore Pisa V.le R. Piaggio, 34 – 56025, Pontedera (Pisa), Italia Università e Ricerca, ING-IND/34 Bioingegneria industriale Collaboratrice a progetto nell'ambito del progetto di ricerca VECTOR – Versatile Endoscopic Capsule for Gastrointestinal Tumor Recognition and Therapy, FP6 ○ 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, <i>rendering</i> e di bozzetti grafici di scenari applicativi della capsula.
• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 01/08/2007 al 30/09/2007 e dal 01/10/2007 al 31/03/2007 Grado Zero Espace S.r.l. Via Nove, 2/A – 50056 Montelupo F.no, Firenze, Italia Azienda di consulenza, ricerca e sviluppo nel campo del design e dei materiali innovativi Collaboratrice a progetto come ingegnere meccanico e <i>sales manager</i> 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) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Da febbraio 2007 a maggio 2007 BTS Design Innovation Viale Abruzzi 13 – 21031 Milano, Italia Studio di consulenza nel settore del design, della tecnologia e del <i>business</i> Stagista o Partecipazione a un progetto di ricerca e sviluppo centrato sull'individuazione degli stili 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 <i>concept</i> e tre proposte stilistiche definitive.
• Date (da – a) • Nome e indirizzo del datore di lavoro • Tipo di azienda o settore • Tipo di impiego • Principali mansioni e responsabilità	Dal 16/10/2006 al 15/01/2007 Centro Stile Piaggio, Piaggio & C. S.p.a. V.le R. Piaggio, 25 - 56025 Pontedera (PI), Italia Industria nel settore della progettazione e produzione di veicoli a due ruote a motore e veicoli commerciali Stagista - o Progettazione stilistica di un veicolo a tre ruote sul telaio del veicolo Mp3 Piaggio, interpretato dal punto di vista femminile. - o Collaborazione ad alcuni lavori di grafica per Stalker Gilera, NRG Power Piaggio e Vespa PX. - o Realizzazione di una proposta di <i>restyling</i> per Ape Passenger.

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

• Date (da – a) • Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione • Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio	Da maggio 2005 a giugno 2006 <u>Ente o Struttura Formativa:</u> PONT-TECH Pontedera (PI) <u>Enti Promotori:</u> 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 <u>Corso di specializzazione tecnica superiore per il disegno e la progettazione industriale:</u> acquisizione della capacità di ideazione di nuovi prodotti o di nuove linee 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. <u>Principali materie:</u> 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
--	---

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

CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

PRIMA LINGUA	ITALIANO
ALTRE LINGUE	INGLESE
• Capacità di lettura • Capacità di scrittura • Capacità di espressione orale	LIVELLO BUONO LIVELLO BUONO LIVELLO BUONO
CAPACITÀ E COMPETENZE RELAZIONALI E ORGANIZZATIVE	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 gruppo con particolare attenzione ai risultati da ottenere. Ottima predisposizione al <i>problem solving</i>.

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, L., 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, L., 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 L., 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 (Suppl 2): 84.
- Cecchi, F., Passetti, G., Pratesi, A., Mannari L., 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 L., 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

- Borracci, P., Guachi, R., Paterno, L., Mannari, L., Napoleoni, F., & Controzzi, M. (2025, May). *Organizing and Prioritizing User Needs for Upper Limb Prostheses*. In *2025 International Conference On Rehabilitation Robotics (ICORR)* (pp. 1139-1146). IEEE.
- 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*, Il Congresso AIRA (Associazione Italiana Ricerca sull'Autismo) 2016 (Premio "Lia Vassena" Young Investigators Award").
- Cavallo, F., Aquilano, M., Bonaccorsi, M., Mannari L., 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", Västerås, 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*

ATTIVITÀ ACCADEMICHE

- Dal 2023 a oggi – Tutor della dottoranda Palma Borracci presso l'Istituto di BioRobotica della Scuola Superiore Sant'Anna, impegnata nello sviluppo del progetto di tesi intitolato "Upper Limb Prosthesis as an Expressive Element of Identity".
- 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 22 settembre 2025