

Curriculum



Nome Name:	Paolo Augusto
Cognome Surname:	Di Lillo

ORCID:	https://orcid.org/0000-0003-2083-1883
Scopus Author ID:	57222465227
WOS Author ID:	n.d.
Sito WEB WEB site:	https://lairobotics.unicas.it/

POSIZIONE PROFESSIONALE ATTUALE / CURRENT PROFESSIONAL POSITION:

Posizione attuale Current position:	In servizio
Qualifica Qualification:	Ricercatore a t.d.-t.pieno (L. 79/2022)
Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company:	Università degli Studi di CASSINO e del LAZIO MERIDIONALE
Nazione Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company Country:	ITA
Anno inizio Start Year:	2024
Anno fine End Year:	n.d.

PRECEDENTI ESPERIENZE LAVORATIVE (ULTIMI 10 ANNI) / PREVIOUS WORK EXPERIENCE (LAST 10 YEARS):

Qualifica Qualification:	Ricercatore a t.d. - t.pieno (art. 24 c.3-a L. 240/10)
-----------------------------	---

Ateneo/Ente/Azienda University/Institution/Company	Università degli Studi di CASSINO e del LAZIO MERIDIONALE
Posizione Sede Lavorativi (indicare Nazione e Città) Workplace Location (specify Country and City):	Cassino, FR, Italia
Anno inizio Start Year:	2021
Anno fine End Year:	2024
Descrizione Description:	Ricercatore a tempo determinato di tipo a (RTD- A) presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e dell'Informazione dell'Università degli Studi di Cassino e del Lazio Meridionale

LINGUE / LANGUAGES:

Lingua Language:	Inglese
Scrittura Writing:	C1
Comunicazione Communication:	C1

Lingua Language:	Italiano
Scrittura Writing:	madrelingua
Comunicazione Communication:	madrelingua

AREA/SETTORE SCIENTIFICO-DISCIPLINARE / AREA/SECTOR SCIENTIFIC-DISCIPLINARY

Area scientifico-disciplinare Area scientific-disciplinary:	Ingegneria industriale e dell'informazione
Area scientifico-disciplinare codice Area scientific-disciplinary code:	09
Settore scientifico-disciplinare codice Sector scientific-disciplinary code:	-Automatica
Settore scientifico-disciplinare codice Sector scientific-disciplinary code:	-IINF-04/A

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI SCIENTIFICI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 10 PUBBLICAZIONI) / DESCRIPTION OF THE MAIN SCIENTIFIC RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 10 PUBLICATIONS):

Descrizione Description:	<i>L'attività di ricerca riguarda prevalentemente il controllo di sistemi robotici, con specifico interesse verso la robotica marina e la robotica assistiva e la collaborazione uomo-robot. I principali temi di ricerca affrontati concernono: controllo di manipolatore a base fissa e mobile, collaborazione uomo-robot, identificazione di sistemi non lineari, il controllo di robot manipolatori tramite Brain Computer Interface, controllo di sistemi robotici subacquei, analisi di sensibilità di algoritmi di controllo a dinamica inversa. Tali attività di ricerca hanno dato luogo a 13 articoli per riviste internazionali oltre a 24 articoli per conferenze internazionali pubblicati sulle principali riviste o atti di congressi internazionali nel campo della Robotica e dell'Automatica, come IEEE Robotics and Automation Magazine, IEEE Transactions on Control Systems Technology, IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, Proc. of IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), Proc. of IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS).</i>
-----------------------------	--

PUBBLICAZIONI / PUBLICATIONS:

Anno della pubblicazione Year of publication:	2024
Citazione Citation:	Palmieri, Jozsef, Di Lillo, Paolo, Lippi, Martina, Chiaverini, Stefano, Marino, Alessandro (2024). A Control Architecture for Safe Trajectory Generation in Human-Robot Collaborative Settings. IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATION SCIENCE AND ENGINEERING, ISSN: 1545-5955, doi: 10.1109/TASE.2024.3350976

Anno della pubblicazione Year of publication:	2023
Citazione Citation:	Lillo, Paolo Di, Vito, Daniele Di, Antonelli, Gianluca (2023). Merging Global and Local Planners: Real-Time Replanning Algorithm of Redundant Robots Within a Task-Priority Framework. IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATION SCIENCE AND ENGINEERING, p. 1-14, ISSN: 1545-5955, doi: 10.1109/TASE.2022.3178266

Anno della pubblicazione Year of publication:	2021
Citazione Citation:	Di Lillo, Paolo, Pierri, Francesco, Antonelli, Gianluca, Caccavale, Fabrizio, Ollero, Anibal (2021). A framework for set-based kinematic control of multi-robot systems. CONTROL ENGINEERING PRACTICE, vol. 106, ISSN: 0967-0661, doi: 10.1016/j.conengprac.2020.104669

Anno della pubblicazione Year of publication:	2021
--	------

Citazione Citation:	Lillo, Paolo Di, Simetti, Enrico, Wanderlingh, Francesco, Casalino, Giuseppe, Antonelli, Gianluca (2021). Underwater Intervention With Remote Supervision via Satellite Communication: Developed Control Architecture and Experimental Results Within the Dexrov Project. IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY, p. 1-16, ISSN: 1063-6536, doi: 10.1109/TCST.2020.2971440
------------------------	---

Anno della pubblicazione Year of publication:	2021
Citazione Citation:	Di Lillo, Paolo, Arrichiello, Filippo, Di Vito, Daniele, Antonelli, Gianluca (2021). BCI-controlled assistive manipulator: developed architecture and experimental results. IEEE TRANSACTIONS ON COGNITIVE AND DEVELOPMENTAL SYSTEMS, p. 1, ISSN: 2379-8920, doi: 10.1109/TCDS.2020.2979375

Anno della pubblicazione Year of publication:	2018
Citazione Citation:	Birk, Andreas, Doernbach, Tobias, Mueller, Christian, Luczynski, Tomasz, Chavez, Arturo Gomez, Koehntopp, Daniel, Kupcsik, Andras, Calinon, Sylvain, Tanwani, Ajay K., Antonelli, Gianluca, Di Lillo, Paolo, Simetti, Enrico, Casalino, Giuseppe, Indiveri, Giovanni, Ostuni, Luigi, Turetta, Alessio, Caffaz, Andrea, Weiss, Peter, Gobert, Thibaud, Chemisky, Bertrand, Gancet, Jeremi, Siedel, Torsten, Govindaraj, Shashank, Martinez, Xavier, Letier, Pierre (2018). Dexterous Underwater Manipulation from Onshore Locations: Streamlining Efficiencies for Remotely Operated Underwater Vehicles. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION MAGAZINE, vol. 25, p. 24-33, ISSN: 1070-9932, doi: 10.1109/MRA.2018.2869523

Anno della pubblicazione Year of publication:	2016
Citazione Citation:	DI LILLO, Paolo Augusto, Simetti, Enrico, De Palma, Daniela, CATALDI, Elisabetta, Indiveri, Giovanni, ANTONELLI, Gianluca, Casalino, Giuseppe (2016). Advanced ROV Autonomy for Efficient Remote Control in the DexROV Project. MARINE TECHNOLOGY SOCIETY JOURNAL, vol. 50, p. 67-80, ISSN: 0025-3324, doi: 10.4031/MTSJ.50.4.8

Anno della pubblicazione Year of publication:	2023
Citazione Citation:	Gianluca Antonelli, Stefano Chiaverini, Paolo Di Lillo (2023). On data-driven identification: Is automatically discovering equations of motion from data a Chimera?. NONLINEAR DYNAMICS, ISSN: 0924-090X, doi: 10.1007/s11071-022-08192-x

Anno della pubblicazione Year of publication:	2022
Citazione	Golluccio G., Di Lillo P., Di Vito D., Marino A.,

Citation:	Antonelli G. (2022). Objects Relocation in Clutter with Robot Manipulators via Tree-based Q-Learning Algorithm: Analysis and Experiments. JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, vol. 106, 44, ISSN: 0921-0296, doi: 10.1007/s10846-022-01719-9
-----------	--

Anno della pubblicazione Year of publication:	2021
Citazione Citation:	Di Lillo P., Antonelli G., Natale C. (2021). Effects of Dynamic Model Errors in Task-Priority Operational Space Control. ROBOTICA, vol. 39, p. 1642-1653, ISSN: 0263-5747, doi: 10.1017/S0263574720001411

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI PROGETTI DI RICERCA E PREMI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 10 RISULTATI, INCLUDENDO, A TITOLO DI ESEMPIO, PRINCIPAL INVESTIGATOR O COORDINATORE LOCALE DI PROGETTI DI RICERCA COMPETITIVI NAZIONALI O INTERNAZIONALI, SIGNIFICATIVI PREMI CONSEGUITI PER LA PROPRIA ATTIVITÀ DI RICERCA)/ DESCRIPTION OF THE MAIN RESEARCH PROJECTS AND AWARDS AWARDED IN THE LAST 10 YEARS (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 10 ACHIEVEMENTS, INCLUDING, FOR EXAMPLE, PRINCIPAL INVESTIGATOR OR LOCAL COORDINATOR OF NATIONAL OR INTERNATIONAL COMPETITIVE RESEARCH PROJECTS, SIGNIFICANT AWARDS AWARDED FOR YOUR RESEARCH ACTIVITY):

Descrizione Description:	<i>Ha partecipato a diversi progetti di ricerca, sia nazionali che europei, con diversi livelli di responsabilità.</i>
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Responsabile scientifico locale del progetto PRIN (Progetti di Ricerca di Rilevante Interesse Nazionale) "Composable Autonomy in Marine Environments" (COMET)
-----------------------------	---

Descrizione Description:	WP Leader del progetto Europeo H2020 "Collaborative Paradigm for Human Operators and Multi-Robot Systems in Precision Agriculture" (CANOPIES)
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Responsabile locale per il nodo ISME di Cassino per il progetto PNRM DAMPS
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Team Member del progetto nazionale finanziato dal MISE: "ROBot di campiona- mento AUTomatico digitale" (ROBILAUT)
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Team Member del progetto Europeo H2020 Robotic Subsea Exploration Technologies (ROBUST)
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Team Member del progetto Europeo H2020 AERial ROBotic system integrating multiple ARMS and advanced manipulation capabilities for inspection and maintenance (AEROARMS)
-----------------------------	---

Descrizione Description:	Team Member del progetto Europeo H2020 Dexterous ROV Operations in Presence of Communications Latencies (DEXROV)
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Premio giovani ricercatori e dottorandi 2022 dell' Italy Chapter of the IEEE Oceanic Engineering Society
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Vincitore premio 2024 Outstanding Associate Editor - IEEE Robotics and Automation Letters
-----------------------------	---

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI IN TERMINI DI SVILUPPO DI RETI E RELAZIONI SCIENTIFICHE NAZIONALI E INTERNAZIONALI (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 5 RISULTATI, INCLUDENDO, A TITOLO DI ESEMPIO, PARTECIPAZIONE O ORGANIZZAZIONE DI CONVEGNI NAZIONALI E INTERNAZIONALI; CONTRIBUTI A CONSORZI DI RICERCA) / DESCRIPTION OF THE MAIN RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS IN TERMS OF DEVELOPMENT OF NATIONAL AND INTERNATIONAL SCIENTIFIC NETWORKS AND RELATIONS (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 5 RESULTS, INCLUDING, FOR EXAMPLE, PARTICIPATION OR ORGANIZATION OF NATIONAL AND INTERNATIONAL CONFERENCES; CONTRIBUTIONS TO RESEARCH CONSORTIA):

Descrizione Description:	<i>Ha condotto attività di ricerca congiunta con colleghi afferenti al Centro Inter- Universitario su Integrated Systems for the Marine Environment (ISME), che coinvolge diverse Università italiane che svolgono ricerca su tematiche di robotica marina ed acustica sottomarina (Genova, Pisa, Salento, Firenze, Cassino, Poli- tecnica Marche, Roma "La Sapienza", Bologna, Calabria). https://isme.unige.it/</i>
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Afferente al Centro Interuniversitario su Integrated Systems for the Marine Environment (ISME)
-----------------------------	--

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI IN TERMINI DI SUPPORTO ALLA COMUNITÀ SCIENTIFICA (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 5 RISULTATI, INCLUDENDO, A TITOLO DI ESEMPIO, RESPONSABILITÀ DI DIREZIONE DI COMITATI EDITORIALI; INCARICHI DI VALUTAZIONE DELLA RICERCA PRESSO ISTITUZIONI NAZIONALI O INTERNAZIONALI; RESPONSABILITÀ ISTITUZIONALI ALL'INTERNO DELL'ISTITUZIONE DI APPARTENENZA O DI ALTRE ISTITUZIONI) / DESCRIPTION OF THE MAIN RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS IN TERMS OF SUPPORT TO THE SCIENTIFIC COMMUNITY (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 5 RESULTS, INCLUDING, FOR EXAMPLE, MANAGEMENT RESPONSIBILITIES OF EDITORIAL COMMITTEES; RESEARCH EVALUATION ROLES AT NATIONAL OR INTERNATIONAL INSTITUTIONS; INSTITUTIONAL RESPONSIBILITIES WITHIN THE INSTITUTION OF AFFILIATION OR OTHER INSTITUTIONS):

Descrizione Description:	<i>E' Associate Editor per IEEE Robotics and Automation Letters, IEEE International Conference on Robotics and Automation, IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems</i>
-----------------------------	--

Descrizione Description:	2021-oggi Associate Editor di IEEE Robotics and Automation Letters (RA-L)
-----------------------------	---

Descrizione Description:	2020-2021-2025: Associate Editor per IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
-----------------------------	--

Descrizione Description:	2025: Associate Editor per IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
-----------------------------	---

DESCRIZIONE DEI PRINCIPALI RISULTATI CONSEGUITI NEGLI ULTIMI 10 ANNI IN TERMINI VALORIZZAZIONE DELLE CONOSCENZE (CON ANNESSO ELENCO DI MASSIMO 3 RISULTATI, RELATIVI ALLA PARTECIPAZIONE DEL CANDIDATO ALLE ATTIVITÀ DI VALORIZZAZIONE DELLE CONOSCENZE) / DESCRIPTION OF THE MAIN RESULTS ACHIEVED IN THE LAST 10 YEARS IN TERMS OF KNOWLEDGE VALORIZATION (WITH ATTACHED LIST OF MAXIMUM 3 RESULTS, RELATING TO THE CANDIDATE'S PARTICIPATION IN KNOWLEDGE VALORIZATION ACTIVITIES):

Descrizione Description:	<i>E' co-fondatore di Everybotics srl, spin off dell'Università di Cassino e del Lazio Meridionale https://www.everybotics.it/</i>
-----------------------------	--

Descrizione Description:	Co-fondatore di Everybotics srl, spin off dell'Università di Cassino e del Lazio Meridionale
-----------------------------	--

Informazioni aggiornate alla data di candidatura 21-05-2025

Paolo Augusto Di Lillo

Il presente curriculum costituisce allegato e parte integrante dell'incarico sottoscritto