

Simone Felicioni

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Corso di dottorato in Ingegneria Industriale e dell'Informazione

Università degli Studi di Perugia [11/2020 – Attuale]

Città: Perugia

Paese: Italia

Tesi: Vision-based Robot Localization: from model-based and datadriven strategies to topological approaches

Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica e Robotica

Università degli Studi di Perugia [11/2017 – 06/2020]

Voto finale: 110/110 e lode

Tesi: Analysing social interactions through a wearable camera: a first-person point of view

Laurea Triennale in Ingegneria Informatica ed Elettronica

Università degli Studi di Perugia [11/2013 – 04/2017]

Città: Perugia

Paese: Italia

Tesi: Realizzazione di un robot mobile Duckiebot e sperimentazioni di politiche per la guida autonoma

Diploma di maturità scientifica

Liceo scientifico Alessandro Volta [2007 – 2013]

Città: Spoleto

Paese: Italia

ESPERIENZA LAVORATIVA

Tirocinio di ricerca

Technology Innovation Institute [11/2022 – 05/2023]

Città: Abu Dhabi

Paese: Emirati arabi uniti

Tirocinio di ricerca

Institut de Robòtica i Informàtica Industrial [09/2020 – 11/2020]

Città: Barcellona

Paese: Spagna

Erasmus+ Traineeship

Institut de Robòtica i Informàtica Industrial [10/2019 – 02/2020]

Città: Barcellona

Paese: Spagna

COMPETENZE LINGUISTICHE

Lingua madre: **italiano**

Altre lingue:

inglese

ASCOLTO B2 LETTURA C1 SCRITTURA C1

PRODUZIONE ORALE C1 INTERAZIONE ORALE C1

spagnolo

ASCOLTO A2 LETTURA B1 SCRITTURA A2

PRODUZIONE ORALE A2 INTERAZIONE ORALE A2

Livelli: A1 e A2: Livello elementare B1 e B2: Livello intermedio C1 e C2: Livello avanzato

COMPETENZE DIGITALI

Python / Java / ROS / Qt / OpenCV / PyTorch / Windows / Linux / Latex / Microsoft Office

PUBBLICAZIONI

Vision-based Topological Localization for MAVs

[2024]

S. Felicioni, B. M. Rizzo, C. Tortorici and G. Costante, IEEE Robotics and Automation Letters, 2024

ARD-VO: Agricultural Robot Dataset of Vineyards and Olive groves

[2023]

F. Crocetti, E. Bellocchio, A. Dionigi, S. Felicioni, et al., Journal of Field Robotics, 2023

A Benchmark Analysis of Data-driven and Geometric Approaches for Robot Ego-Motion Estimation

[2023]

M. Legittimo, S. Felicioni, et al., Journal of Field Robotics, 2023

MA-VID: A Multisensor Automotive Visual Inertial Event Dataset

[2023]

G. Mollica, S. Felicioni, et al., IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 2023

GOLN: Graph Object-based Localization Network

[2021]

S. Felicioni, M. Legittimo, et al., International Conference on Advanced Robotics (ICAR), 2021

InteractionGCN: A Graph Convolutional Network based framework for social interaction recognition in egocentric videos

[2021]

S. Felicioni and M. Dimiccoli, International Conference on Image Processing (ICIP), 2021

ONORIFICENZE E RICONOSCIMENTI

Premio "Pegaso 2000" per la migliore tesi di laurea in Ingegneria informatica e tecnologie digitali

Pegaso 2000 [2020]

Autorizzo il trattamento dei miei dati personali presenti nel CV ai sensi dell'art. 13 d. lgs. 30 giugno 2003 n. 196 - "Codice in materia di protezione dei dati personali" e dell'art. 13 GDPR 679/16 - "Regolamento europeo sulla protezione dei dati personali".

Perugia, 12/02/2024