

Lorenzo Pollini

Dati personali

Luogo e data di nascita: Grosseto, Italia - 9, Aprile 1971
Nazionalità: Italiana

Indirizzo lavorativo

Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione (DII)
Università di Pisa, Largo Lucio Lazzarino, 1, 56100 Pisa, Italy
Telefono: +39 050 2217363
E-mail: lorenzo.pollini@unipi.it

Studi

Università di Pisa, 1997-2000: Dottorato di Ricerca in Automazione e Robotica Industriale: titolo della Tesi di Dottorato “Real-Time Distributed Simulation of Dynamic Systems”

Università di Pisa, 1991-1997: Laurea in Ingegneria Informatica conseguita il 16-4-1997 con votazione 110/110 e Lode.

Posizione Attuale

2014 - Professore Associato – Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione, Università di Pisa.

Posizioni precedenti

2012-2014 Ricercatore Universitario confermato presso il Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione, Università di Pisa.

2006-2012 Ricercatore Universitario confermato presso il Dipartimento di Ingegneria dell'energia e dei Sistemi, Università di Pisa.

2004-2006 Ricercatore Universitario non confermato (SSD ING-INF/04) presso il Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione – Università di Pisa.

2002-2003 Assegnista di ricerca presso il Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione dell'Università di Pisa – Titolo ricerca: Problematiche di controllo intelligente per veicoli informazione.

- 2001-2002 Assegnista di ricerca presso il Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione dell'Università di Pisa – Titolo ricerca: Sviluppo di tecniche di simulazione distribuita nel controllo di sistemi dinamici.
- 1997-2000 Dottorando in Automazione e Robotica Industriale presso l'Università di Pisa.

Attività didattica

- A.A. 2019/2020* Docente del corso **Teoria dei Sistemi e del Controllo** (modulo Teoria del Controllo da 6 CFU) (ING-INF/04) per la Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Università di Pisa) – da tenere nel secondo semestre.
- A.A. 2019/2020* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa) – da tenere nel secondo semestre.
- A.A. 2019/2020* Docente del corso **Automated Systems and Robotics** (6 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Computer Engineering (Università Di Pisa).
- A.A. 2018/2019* Docente del corso **Condotta Automatica del mezzo navale** (6 CFU) per il Corso di Laurea in Ingegneria Navale (Accademia Navale di Livorno).
- A.A. 2018/2019* Co-Docente del corso **Fondamenti di Automatica** (6 su 9 CFU) (ING-INF/04) per la Laurea in Ingegneria Informatica (Università di Pisa). Docente del corso **Condotta Automatica del mezzo navale (con modulo di elettronica)** 6 CFU per il Corso di Laurea in Ingegneria Navale (Accademia Navale di Livorno).
- A.A. 2018/2019* Docente del corso **Teoria dei Sistemi e del Controllo** (modulo Teoria del Controllo da 6 CFU) (ING-INF/04) per la Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Università di Pisa).
- A.A. 2018/2019* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2018/2019* Docente del corso **Digital Control and Mechatronics** (modulo Digital Control da 6 CFU) (12 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in lingua inglese di Embedded Computing Systems (Università Di Pisa/Scuola Superiore Sant'Anna).
- A.A. 2017/2018* Docente del corso **Teoria dei Sistemi e del Controllo** (modulo Teoria del Controllo da 6 CFU) (ING-INF/04) per la Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Università di Pisa).
- A.A. 2017/2018* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2017/2018* Docente del corso **Digital Control and Mechatronics** (modulo Digital Control da 6 CFU) (12 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in lingua inglese di Embedded Computing Systems (Università Di Pisa/Scuola Superiore Sant'Anna).
- A.A. 2016/2017* Docente del corso **Teoria dei Sistemi e del Controllo** (modulo Teoria del Controllo da 6 CFU) (ING-INF/04) per la Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Università di Pisa).

-
- A.A. 2016/2017* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2016/2017* Docente del corso **Digital Control and Mechatronics** (modulo Digital Control da 6 CFU) (12 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in lingua inglese di Embedded Computing Systems (Università Di Pisa/Scuola Superiore Sant'Anna).
- A.A. 2015/2016* Docente del corso **Teoria dei Sistemi** (3 CFU su 6 In co-docenza) **per la** Laurea in Ingegneria dell'Energia (Università of Pisa).
- A.A. 2015/2016* Docente del corso **Digital Control and Mechatronics** (modulo Digital Control da 6 CFU) (12 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in lingua inglese di Embedded Computing Systems (Università Di Pisa/Scuola Superiore Sant'Anna).
- A.A. 2015/2016* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2014/2015* Docente del corso **Digital Control and Mechatronics** (modulo Digital Control da 6 CFU) (12 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in lingua inglese di Embedded Computing Systems (Università Di Pisa/Scuola Superiore Sant'Anna).
- A.A. 2014/2015* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2013/2014* Docente del corso **Digital Control and Mechatronics** (modulo Digital Control da 6 CFU) (12 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in lingua inglese di Embedded Computing Systems (Università Di Pisa/Scuola Superiore Sant'Anna).
- A.A. 2013/2014* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2012/2013* Docente del corso **Digital Control and Mechatronics** (modulo Digital Control da 6 CFU) (12 CFU) (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in lingua inglese di Embedded Computing Systems (Università di Pisa/Scuola Superiore Sant'Anna).
- A.A. 2012/2013* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2011/2012* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 6 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Robotica e dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2010/2011* Docente del corso **Sistemi di Guida e Navigazione** 5 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
- A.A. 2009/2010* Docente del corso **Condotta Automatica del mezzo navale (con modulo di elettronica)** 6 CFU per il Corso di Laurea in Ingegneria Navale (Accademia Navale di Livorno).
- A.A. 2009/2010* Co-docente del corso **Teoria dei Sistemi** 5 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria Gestionale (Univ. Di Pisa).

A.A. 2009/2010	Docente del corso Sistemi di Guida e Navigazione 5 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
A.A. 2008/2009	Docente del corso Sistemi di Guida e Navigazione 5 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
A.A. 2007/2008	Docente del corso Sistemi di Guida e Navigazione 5 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione (Univ. Di Pisa).
A.A. 2006/2007	Docente del corso Tecnologie per l'Automazione Industriale 10 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea in Ingegneria Informatica (Univ. Di Pisa).
A.A. 2005/2006	Docente del corso Tecnologie per l'Automazione Industriale 10 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea in Ingegneria Informatica (Univ. Di Pisa).
A.A. 2004/2005	Docente del corso Tecnologie per l'Automazione Industriale 10 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea in Ingegneria Informatica (Univ. Di Pisa).
A.A. 2003/2004	Docente del corso Tecnologie per l'Automazione Industriale 10 CFU (ING-INF/04) per il Corso di Laurea in Ingegneria Informatica (Univ. Di Pisa).
A.A. 2001/2002	Incarico <i>ad horas</i> per le esercitazioni del corso Teoria dei Sistemi agli allievi di Armi Navali dell'Accademia Navale di Livorno.
A.A. 2000/2001	Incarico <i>ad horas</i> per le esercitazioni del corso Teoria dei Sistemi agli allievi di Armi Navali dell'Accademia Navale di Livorno.
A.A. 1999/2000	Incarico <i>ad horas</i> per le esercitazioni del corso Teoria dei Sistemi agli allievi di Armi Navali dell'Accademia Navale di Livorno.

Altre attività di insegnamento e seminari su invito

- Relatore invitato al Workshop on Unmanned Systems 2018 per l'intervento: "The WIMUST Project – Widely Scalable Mobile Underwater Sonar Technology" presso la Seoul National University, 6 Dicembre 2018
- Seminario: "Guidance, Navigation and Control activities at University of Pisa" Max Planck Institute for Biological Cybernetics - Tübingen, Germany, 21 Giugno 2018
- Seminario: "*Haptic Support for Remotely Piloted Vehicles*" - IMT Institute for Advanced Studies Lucca - Lucca, Italy, 31 October 2012
- Ciclo di lezioni: "*Aid-to-Piloting Systems*" - 1st International School of Aerospace Engineering Applications - Bertinoro, Italy - July 12-16, 2010
- Seminario: "*Motion Simulation using an Unconventional Actuation Chain: Washout, Inverse-Kinematics and First Experimental Results*" Institute of Human and Machine Cognition, Pensacola (Florida), USA - 06/2009
- Seminario: "*Research Activities on GNC at University of Pisa*" - University of Florida – REEF, Fort Walton Beach (Florida), USA - 05/2009
- Lezioni per il Corso "Filtraggio ai Minimi Quadrati del Moto di un Semovente Marino" per il Master Universitario di II livello in Elettroacustica Subacquea e Sue Applicazioni, 10 ore, Dicembre 2007.

- Seminario: “Novel Motion Platform for Flight Simulators using an Anthropomorphic Robot” - Max-Planck Institute for Biological Cybernetics, Tubingen (Germania) – 13 October 2006.
- Seminario: “Aspetti della Simulazione dei Sistemi Dinamici Complessi” – Università di Bologna, II facoltà di Ingegneria sede di Forlì – 12 Giugno 2006.
- Lezioni per il Corso “Veicoli Subacquei autonomi e Filoguidati” per il Master Universitario di II livello in Elettroacustica Subacquea e Sue Applicazioni, 10 ore, Febbraio 2005.
- Lezioni per il Corso “Filtraggio ai Minimi Quadrati” per il Master Universitario di II livello in Elettroacustica Subacquea e Sue Applicazioni, 8 ore, Gennaio 2005.

Partecipazione al collegio dei docenti di Dottorati di Ricerca

2016 – oggi	Membro del collegio dei docenti del Dottorato "Ingegneria dell'Informazione" dell'Università di Pisa.
2009 – 2013	membro del Collegio dei docenti del Dottorato "Scuola di Dottorato in Ingegneria : Leonardo Da Vinci" dell'Università di Pisa.
2006 – 2011	Membro del collegio dei docenti del Dottorato "Automatica, Robotica e Bioingegneria" dell'Università di Pisa.

Lorenzo Pollini è, o è stato, tutore o co-tutore di dottorato per i seguenti studenti: Paolo Binetti, Marta Niccolini, Samantha Alaimo, Mario Olivari, Stefano Geluardi, Matteo Razzanelli, Giulia D'Intino, Michael Alibani.

Attività Scientifica

Lorenzo Pollini ha pubblicato circa 140 articoli scientifici in convegni o riviste internazionali, incluso 3 book chapters ed è coautore di un capitolo della Encyclopedia of Aerospace Engineering, published by John Wiley & Sons. I suoi principali interessi di ricerca, con riferimento alle pubblicazioni inerenti, sono brevemente qui riportati (non in ordine specifico) :

- Guidance, Navigation and Control for manned and unmanned vehicles: [Journals: J25, J23, J20, J12, J9, J6] [Conferences: C113, C107, C106, C99, C95, C93, C90, C83, C77, C56, C47, C46, C43, C42, C41, C39, C27, C26, C24, C23, C22, C21, C17, C12, C9, C8, C7, C6, C3]
- Vision based navigation and control systems [Journals: B4, J23, J15, J10] [Conferences: C113, C110, C76, C75, C69, C68, C63, C49, C40, C39, C36, C34, C28]
- Human factors, Haptic support systems for remote piloting and augmented guidance [Journals: B2, J27, J19, J18, J14] [Conferences: C112, C111, C109, C105, C104, C103, C101, C100, C85, C84, C82, C78, C72, C71, C67, C65, C64, C62]
- Formation and swarming flight control for unmanned vehicles [Encyclopedia: B3] [Journals: B1, J17, J16, J13, J9, J7, J4, J1] [Conferences: C108, C74, C66, C60, C59, C55, C51, C50, C48, C44, C33, C31, C30, C29, C25, C20, C16, C15, C13]
- Control systems, non-linear control, fuzzy and neural control [Journals: J24, J22, J9, J8, J5, J3] [Conferences: C113, C107, C106, C80, C73, C32, C19, C14, C8, C5, C1]

- Embedded control technologies and virtual environments [Journals: J26, J2] [Conferences: C79, C70, C53, C52, C37, C18, C10, C4, C2]
- Motion platforms and simulation [Journals: J11] [Conferences: C81, C73, C58, C57, C54, C35]

Indicatori Bibliometrici

(dati prelevati dalle banche dati nel Dicembre 2019)

Database:	H-Index	Numero di Citazioni
SCOPUS	20	1405
Google Scholar	20	1900

Collaborazioni scientifiche con enti ed aziende (presenti e passate)

- KRISO – Korea Research Institute of Ships and Ocean Engineering, Korea – Prof. Hyun-Teak Choi, Guidance and navigation for underwater vehicles
- Delft University of Technology (TU Delft) Delft, The Netherlands – Prof. David Abbink - Haptic driving support systems.
- Max Planck Institute for Biological Cybernetics, Tübingen, Germania - Prof. Dr. Heinrich H. Bühlhoff – Haptic Systems for remotely piloted vehicles.
- Max Planck Institute for Biological Cybernetics, Tübingen, Germania - Prof. Dr. Heinrich H. Bühlhoff – Innovative motion platforms based on anthropomorphic robots.
- Cranfield University, Centre for Cyber-Physical Systems, Cranfield, UK – Prof. A. Tsourdos and B. White – Multi agent coordination and control.
- West Virginia University, USA – Prof. Marcello Napolitano, Giampiero Campa – Computer vision techniques for formation flight control.
- Università di Bologna – Fabrizio Giulietti – Guidance Navigation and Control for unmanned vehicles.
- Northrop Grumman Italia (Pomezia – Roma) / R&D – Development of vision based navigation systems.

Partecipazione all'organizzazione di convegni di carattere scientifico.

- 2020 Technical Area Chair of “Control and Autonomy” for the AIAA Guidance Navigation and Control Conference 2020 @ Scitech 2020. I Technical Area Chair e co-Chair si occupano di scrivere la call for paper per la specifica area tematica, di coordinare il lavoro dei revisori, della decisione finale sull'accettazione, della creazione delle sessioni e dell'allocazione degli articoli nelle sessioni orali.
- 2019 Technical Area Co-Chair of "Control and Autonomy: Theory, Analysis, and Design" for the AIAA Guidance Navigation and Control Conference 2019 @Scitech 2019.

-
- 2017 Technical Area Co-Chair of "Sensor Systems for Guidance, Navigation, and Control" for the AIAA Guidance Navigation and Control Conference 2017 @ Scitech 2017.
- 2016 Technical Area Co-Chair of "Novel Navigation, Estimation, and Tracking" for the AIAA Guidance Navigation and Control Conference 2016 @ Scitech 2016.
- 2015 Technical Area Co-Chair of "Human and Autonomous/unmanned Systems" for the AIAA Guidance Navigation and Control Conference 2015.
- 2015 Membro dell'International Program Committee della European Aerospace Guidance Navigation and Control Conference 2015 (EuroGNC 2015).
- 2015 Membro del Technical Program Committee della conferenza internazionale IEEE/MTS Oceans 2015.
- 2014 Technical Area Chair of "Novel Navigation, Estimation, and Tracking" for the AIAA Guidance Navigation and Control Conference 2014 @ Scitech 2014.
- 2014 Editor for AIAA Contributed papers for the AACC American Control Conference 2014 - L'editor for Contributed papers, o Society Review Chair, si occupa della gestione di tutti gli articoli relativi alla sezione AIAA della conferenza, nomina gli associate Editor, valida gli Associate Editor reports e decide su accettazione o rifiuto di ogni singolo articolo. La nomina a Society Review Chair per la AIAA viene decisa dal AIAA GNC TC.
- 2013 Technical Area Co-Chair of "Novel Navigation, Estimation, and Tracking" for the AIAA Guidance Navigation and Control Conference 2013.
- 2012 Associate Editor for AACC American Control Conference.
- 2011 Associate Editor for IEEE Ro-Man.
- 2010 Associate Editor for IEEE Ro-Man.
- 2007 Membro Italiano del comitato organizzatore del meeting NATO-Research and technology Organization "Symposium on Platform Innovations and System Integration for Unmanned Air, Land and Sea Vehicles" NATO-RTO-AVT-146. Florence, Italy 14- 18 May 2007.

Attività Editoriali

- 2017 – oggi Associate Editor per l'area Guidance and Control Systems per la rivista IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems (IEEE T-AES)
- 2010 Autore del capitolo dell'Encyclopedia of Aerospace Engineering: Innocenti, M., Pollini, L. "Flight Formation Control", Encyclopedia of Aerospace Engineering, Vol. 5, Cap 2, John Wiley & Sons, 2010, DOI: 10.1002/9780470686652 .eae271.
- 2000 – oggi Revisore per vari convegni e riviste internazionali tra cui: IMECH Journal of Aerospace Engineering, IEEE Transactions on Robotics, IEEE Transactions on Control Systems Technology, Mechatronics, IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, International Journal of Robust and Nonlinear Control, Journal of Real-Time Image Processing, IET Control Theory & Applications e altre.

Affiliazione a società scientifiche e partecipazione a comitati tecnici

- 2018 – oggi AIAA Associate Fellow - Associate Fellow dell'American Institute of Aeronautics and Astronautics (AIAA).
- 1994 – oggi IEEE Member
- 2016 – oggi Membro del IFAC Technical Committee 4.5. "Human Machine Systems".
- 2013 – oggi Membro del comitato tecnico Shared Control Technical Committee della IEEE Systems Man and Cybernetics Society.
- 2011 – oggi Membro del pannello tecnico AIAA Guidance Navigation and Control Technical Committee.
- 2004-2007 Membro italiano del Technical Team NATO-RTO-AVT-146 denominato "Platform Innovations and System Integration for Unmanned Air, Land and Sea Vehicles". Tale gruppo si è riunito semestralmente fino al 2007 con lo scopo di scambiare informazioni e coordinare attività di ricerca tra le varie nazioni partecipanti, oltre alla realizzazione del Simposio NATO: Platform Innovations and System Integration for Unmanned Air, Land and Sea Vehicles, sugli argomenti del gruppo di lavoro, che si è tenuto a Firenze nel maggio 2007.

Premi e riconoscimenti

- 2016 – Partecipante al Progetto Safe Quarry il quale e' stato premiato alla fiera SMAU 2016 di Firenze con il premio "Innovazione SMAU 2016 - Eccellenza del territorio che ha innovato il proprio business attraverso l'utilizzo delle tecnologie digitali."
- 2010 – Partecipante del progetto ENFICA-FC vincitore del European Commission FP7-funded REACT project (Supporting Research on Climate Friendly Transport) competition.
- 2003 – Best Student Paper Award finalist, for the article: Pollini L., Giulietti F., Innocenti M., Campa G., "Virtual simulation set-up for UAVs aerial refueling" at the AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference and Exhibit 2003.
- 1997 – Best student paper award finalist at IEEE Oceans'97 conference (awarded a grant to participate to the conference) for the paper: Pollini L., Innocenti M., Nasuti F. Robust Feedback Linearization with Neural Networks for Underwater Vehicle Control.

Altre attività

- External Expert per la Portuguese Agência de Inovação per la revisione di proposte progettuali in risposta alla call "Development of an Unmanned Observation Aerial Vehicle in Portugal" del 2006.

Progetti di ricerca

Lorenzo Pollini ha lavorato e sta lavorando attualmente su numerosi progetti e contratti di ricerca e per molti di questi è, oppure è stato, Responsabile Scientifico. Tra questi: 5 progetti europei (di cui 3 come Responsabile Scientifico per l'Università di Pisa), 8 progetti regionali (di cui 3 come Responsabile Scientifico per il Dipartimento), 3 progetti PRIN e numerosi contratti di ricerca finanziati da committenti privati tra cui SAIPEM, YANMAR, MBDA ed altre ditte del contesto produttivo locale e non.

La lista seguente elenca tali progetti indicando il periodo indicativo di svolgimento, il tipo di coinvolgimento (in grassetto quelli con il ruolo di **Responsabile Scientifico**), il titolo del progetto o la sua descrizione e l'ente finanziatore.

- 2020-2023 **Responsabile Scientifico** per l'Università di Pisa del progetto di ricerca "SAIS - Next Generation Smart Active Inceptors System development for Tilt Rotor application" finanziato da H2020 CleanSky 2 Programme (call: H2020-CS2-CFP10-2019-01 Project ID:886538) - Kick off previsto il 20 gennaio 2020.
- 2019-2021 **Responsabile Scientifico** per l'Università di Pisa del progetto di ricerca "SMARTER - Next Generation of SMART Active Inceptor for Tilt Rotor Application" finanziato da H2020 CleanSky 2 Programme (call: H2020-CS2-CFP09-2018-02 Project ID:864584)
- 2018-2020 **Responsabile Scientifico** per l'Università di Pisa del progetto di ricerca "SENSORNAUTA - SAPR Multi-Sensore a Ricarica e Navigazione Automatiche" finanziato da Regione Toscana - POR CReO FESR 2014-2020 approvato con Decreto Dirigenziale Regione Toscana n. 3048 del 21 febbraio 2018
- 2017-2019 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Study for development of submarine robotic systems hybrid ROV/AUV" finanziato da SAIPEM - Divisione SONSUB.
- 2017-2018 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Studio di fattibilità su realizzazione di un drone per pittura automatica di superfici" finanziato da DRIM Srl, Pisa.
- 2016-2017 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Preliminary feasibility study for Hydrone Control System" finanziato da SAIPEM - Divisione SONSUB.
- 2015-2018 **Responsabile Scientifico** per l'Università di Pisa del progetto di ricerca "Widely scalable Mobile Underwater Sonar Technology (WiMUST)" finanziato da Horizon 2020 Framework Programme (H2020 - ICT - 645141).
- 2015-2016 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Control Software Improvement Feasibility Study" finanziato da ENI - SAIPEM Divisione SONSUB.
- 2014 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Progettazione e sviluppo di software per il monitoraggio dei moti nave" finanziato da ENI - SAIPEM Divisione SONSUB.
- 2013-2014 **Co-responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Progettazione, Integrazione e Prototipizzazione di un modulo elettronico di stabilizzazione su due assi per il sistema gimbal miniaturizzato" nell'ambito del progetto "Microeye" finanziato da Regione Toscana - POR CReO FESR 2007-2013 approvato con Decreto Dirigenziale Regione Toscana n. 6047 del 6 dicembre 2012 pubblicato sul BURT n.2 del 09/01/2013.

- 2013-2014 Membro di unità nel progetto “Impianto Cogenerativo di piccola taglia con Gassificazione di Biomassa Legnosa (ICGBL)” finanziato da Regione Toscana POR CReO FESR 2007 – 2013.
- 2013 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Studio e modellazione del veicolo: Locomotion Module per AFT", finanziato da ENI - SAIPEM Divisione SONSUB.
- 2012-2014 Membro di unità nel progetto "Safe Quarry: nuove tecnologie per l'estrazione del marmo" finanziato da Regione Toscana Por Creo Fesr Regione Toscana 2007-2013.
- 2011-2013 Membro di unità nel progetto "THESAURUS - Tecniche per l'Esplorazione Sottomarina Archeologica mediante l'utilizzo di Robot Autonomi in Sciami", finanziato da PAR FAS REGIONE TOSCANA 2007-2013.
- 2011-2013 Membro di unità nel progetto “SlimCONTROL (SlimPORT)” finanziato da Ministero dello Sviluppo Economico – Programma Industria 2015.
- 2013-2014 Membro di unità nel progetto “V-FIDES” finanziato da Regione Toscana PAR FAS 2007-2013 PIR 1.1 - POR CReO FESR.
- 2012-2013 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Realizzazione di un Simulatore del Veicolo per Condotte denominato Anti Flooding Tool" finanziato da ENI - SAIPEM - SONSUB.
- 2011-2012 Partecipante al contratto di ricerca “Feasibility Study for a Hybrid Backhoe Control System” finanziato da YANMAR Italia.
- 2011 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Studio e implementazione in simulazione di algoritmi e sistemi di controllo per la lavorazione di grandi superfici" nell'ambito del Progetto "Isola Robotica Finitura Grandi Superfici" finanziato da Regione Toscana Bando POR CREO 2009.
- 2010-2012 Membro di unità nel progetto “Filiera Idrogeno (H2)” finanziato da Regione Toscana.
- 2010-2014 Membro di unità nel progetto “HCV - Hybrid Commercial Vehicle” finanziato da Comunità Europea nel programma FP7-TRANSPORT (ID:234019).
- 2010 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Datamare : Supporto tecnico scientifico per la selezione, l'acquisizione, l'integrazione ed il testing di un Gimbal stabilizzato per payload ottici" finanziato da FlyBy Srl, Livorno nell'ambito del progetto Datamare (MANUNET ERA-Net Project).
- 2009-2010 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Studio di algoritmi di sensor-fusion per l'ausilio al Dynamic Positioning della nave CastorOne" finanziato da ENI - SAIPEM – Divisione SONSUB
- 2009 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Sviluppo e integrazione prototipale del sistema di pilotaggio e movimentazione di un pantografo" finanziato da Eontych Srl, Firenze.
- 2009 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Realizzazione di un simulatore Hardware in the Loop di ROV e supporto all'integrazione del sistema di navigazione" finanziato da ENI - SAIPEM Divisione SONSUB
- 2008 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca "Studio di algoritmi di sensor-fusion per la navigazione di ROV" finanziato da ENI - SAIPEM - Divisione SONSUB.
- 2006-2010 WP leader e Responsabile Scientifico ad interim (durante il periodo di 1 anno in cui il responsabile scientifico ha svolto l'anno sabbatico all'estero) per il progetto ENFICA-FC finanziato nel 6° programma quadro FP6-AEROSPACE (Contract. AST5-CT-2006-030779).

- 2006-2007 Membro di unità nel progetto PRIN “Tecniche avanzate e valutazione sperimentale del controllo cooperativo di sistemi autonomi eterogenei” finanziato da Ministero dell’Università, della Ricerca Scientifica e Tecnologica.
- 2005 Partecipante al contratto di ricerca “Sviluppo di tecniche di controllo robusto multi-variabile e la loro applicabilità al progetto di autopiloti per sistemi dinamici aerospaziali ad elevate prestazioni” finanziato da Matra BaE Dynamics Alenia (MBDA).
- 2004 Partecipante al contratto di ricerca “Sviluppo preliminare di sistemi di autopilota mediante tecniche bank-to-turn” finanziato da Matra BaE Dynamics Alenia (MBDA).
- 2004-2005 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca “Sviluppo di algoritmi avanzati per il post-processing di files CAD/CAM per lavorazioni robotiche” finanziato da QDesign Srl.
- 2004 **Responsabile Scientifico** del contratto di ricerca “Sviluppo di algoritmi per il post-processing di files CAD/CAM per lavorazioni robotiche” finanziato da QDesign Srl.
- 2003-2004 Membro di unità nel progetto PRIN “Sviluppo di sistemi integrati di guida, controllo e gestione di missione per il volo autonomo di velivoli non pilotati” finanziato da Ministero dell’Università, della Ricerca Scientifica e Tecnologica.
- 2004 Membro di unità nel progetto “Sicurezza nel Trasporto delle Merci Pericolose” finanziato da Agenzia Spaziale Italiana.
- 2002-2003 Partecipante al progetto “Cooperative Control of Autonomous Flight Vehicles” finanziato da USAF/EOARD (United States Air Force/European Office of Research and Development).
- 2001-2002 Membro di unità nel progetto PRIN “Uso di tecnologie satellitari per il controllo della navigazione aerea e marina in spazi vincolati” finanziato da Ministero dell’Università, della Ricerca Scientifica e Tecnologica.
- 2001-2004 Partecipante al progetto “Development of Formation Flight Control Algorithms using 3 YF-22 Flying Scale Models” finanziato da US Department of Defense/EPSCoR.

Altre attività professionali di ricerca e consulenza extra-universitaria

- 2002 “Sviluppo di algoritmi di estrazione e di semplificazione adattiva di linee di costa da mappe di elevazione” per Matra BaE Dynamics Alenia (MBDA), La Spezia.
- 2002 “Sviluppo di sistema di visualizzazione in tempo reale per simulatore di braccia robotiche cooperanti” per Intecs HRT, Pisa.
- 2001 “Sviluppo di modelli e software per la simulazione operativa di sistemi aeronautici” per Alenia Marconi Systems, La Spezia.
- 2000-2004 Lorenzo Pollini è stato il fondatore della start-up Dynamitechs che sviluppo' soluzioni software innovative di simulazione e visualizzazione 3D in tempo reale dal 2000 al 2004. Il vecchio sito www.dynamitechs.com, non più mantenuto, è ancora attivo. Dynamitechs ha fatto da consulente per varie società quali Alenia Marconi Systems, Whitehead Alenia, Intecs HRT, Qdesign, MBDA e vari dipartimenti di Università italiane. Il suo prodotto

principale, il pacchetto software DynaWORLDS, sempre in uso oggi embedded in alcuni software, fu usato da varie ditte ed università italiane e straniere. La ditta fu chiusa nel 2004 per poter prendere servizio come Ricercatore Universitario a tempo pieno.

Publicazioni

International Journals

- [J27] D'Intino, Giulia; Olivari, Mario; Bülthoff, Heinrich H.; Pollini, Lorenzo, “*Haptic Assistance for Helicopter Control based on Pilot Intent Estimation*”, AIAA JOURNAL OF AEROSPACE INFORMATION SYSTEMS - ISSN:2327-3097, Accepted for publication. To appear.
- [J26] Razzanelli, Matteo; Casini, Simona; Innocenti, Mario; Pollini, Lorenzo, “*Development of a Hybrid Simulator for Underwater Vehicles With Manipulators*”, IEEE JOURNAL OF OCEANIC ENGINEERING, Early Access, pp 11-17, DOI: 10.1109/JOE.2019.2935801, 2019
- [J25] Antonelli, Gianluca; Arrichiello, Filippo; Caiti, Andrea; Casalino, Giuseppe; De Palma, Daniela; Indiveri, Giovanni; Razzanelli, Matteo; Pollini, Lorenzo; Simetti, Enrico, “*ISME activity on the use of Autonomous Surface and Underwater Vehicles for acoustic surveys at sea*”, ACTA IMEKO, Vol. 7, No. 2, pp 24-31, 2018
- [J24] Geluardi S., Nieuwenhuizen F.M., Venrooij J., Pollini L., Bülthoff H.H., “*Frequency domain system identification of a Robinson R44 in Hover*”, JOURNAL OF THE AMERICAN HELICOPTER SOCIETY, Vol. 63, No. 1, pp 1-18, 2018
- [J23] Franzini G., Tardioli L., Pollini L., Innocenti M., “*Visibility Augmented Proportional Navigation Guidance*”, JOURNAL OF GUIDANCE CONTROL AND DYNAMICS, Vol. 41, No. 4, pp. 987-995, doi: 10.2514/1.G002897, 2018
- [J22] Stefano Geluardi, Joost Venrooij, Mario Olivari, Heinrich H. Bülthoff, and Lorenzo Pollini. “*Transforming Civil Helicopters into Personal Aerial Vehicles: Modeling, Control, and Validation*”, Journal of Guidance, Control, and Dynamics: Vol. 40, No.10, pp. 2481-2495, 10.2514/1.G002605, 2017
- [J21] Abreu, P., Antonelli, G., Arrichiello, F., Caffaz, A., Caiti, A., Casalino, G., Volpi, N.C., De Jong, I.B., De Palma, D., Duarte, H., Gomes, J.P., Grimsdale, J., Indiveri, G., Jesus, S., Kebkal, K., Kelholt, E., Pascoal, A., Polani, D., Pollini, L., Simetti, E., Turetta, A. “*Widely scalable mobile underwater sonar technology: An overview of the H2020 WiMUST project*”, Marine Technology Society Journal, Volume 50, Issue 4, July-August 2016, Pages 42-53, 2016.
- [J20] Fabrizio Giulietti, Lorenzo Pollini, and Giulio Avanzini, “*Visual Aids for Safe Operation of Remotely Piloted Vehicles in the Controlled Air Space*”, Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part G: Journal of Aerospace Engineering, Volume 230, Issue 9, 1 July 2016, Pages 1641-1654, 2016.
- [J19] Mario Olivari, Frank M. Nieuwenhuizen, Venrooij, J., Heinrich H. Bülthoff, Lorenzo Pollini, “*Methods for Multiloop Identification of Visual and Neuromuscular Pilot Responses*”, Cybernetics, IEEE Transactions on -, Volume 45, No. 12, December 2015, Article number 7045541, Pages 2780-2791, DOI: 10.1109/TCYB.2014.2384525, 2015.

-
- [J18] Mario Olivari, Frank M. Nieuwenhuizen, Heinrich H. Bühlhoff, Lorenzo Pollini, “*Pilot Adaptation to Different Classes of Haptic Aids in Tracking Tasks*”, AIAA Journal of Guidance Control and Dynamics. , Vol.37, No. 6, pp. 1741-1753, 2014.
- [J17] Hyondong Oh, Dario Turchi, Seungkeun Kim, Antonios Tsourdos, Lorenzo Pollini, and Brian White, “*Coordinated Standoff Tracking Using Path Shaping for Multiple UAVs*”, IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems, Vol.50, No. 1, pp. 348-363, 2014.
- [J16] Niccolini Marta, Pollini Lorenzo, Innocenti Mario, “*Cooperative Control for Multiple Autonomous Vehicles Using Descriptor Functions*”, Journal of Sensor and Actuator Networks, Vol. 3, No. 1, pp-26-43, ISSN: 2224-2708, 2014.
- [J15] Di Corato F, Innocenti M, Pollini L “*Robust Vision-Aided Inertial Navigation Algorithm via Entropy-Like Relative Pose Estimation*” Gyroscopy and Navigation, vol. 4, No. 1, p. 1-13, ISSN: 2075-1087, 2013.
- [J14] Alaimo SMC, Pollini L, Innocenti M, Bresciani JP, Bühlhoff HH “*Experimental Comparison of Direct and Indirect Haptic Aids in Support of Obstacle Avoidance for Remotely Piloted Vehicles*” Journal of Mechanics Engineering and Automation, vol. 2, No. 10, pp. 628-637, ISSN: 2159-5275, 2012
- [J13] M Innocenti, L Pollini, A Bracci, “*Cooperative path planning and task assignment for unmanned air vehicles*”, Proc. IMechE Vol. 224 Part G: J. Aerospace Engineering Volume 224, Number 2, pp 121-131, ISSN: 0954-4100, 2010
- [J12] Innocenti M., Pollini L., Turra D., “*A Fuzzy Approach to the Guidance of Unmanned Air Vehicles Tracking moving Targets*”, IEEE Transactions on Control Systems Technology, Vol. 16, pp. 1125-1137, ISSN 1063-6536, 2008.
- [J11] Pollini L., Innocenti M, Petrone, A, “*Novel Motion Platform for Flight Simulators using an Anthropomorphic Robot*”, AIAA Journal of Aerospace Computing, Information, and Communication, Vol. 5, Num. 7, pp 175-196, ISSN 1542-9423, 2008.
- [J10] Campa Giampiero, Napolitano Marcello, Perhinschi Mario george, Fravolini Mario luca, Pollini Lorenzo, Mammarella Marco, “*Addressing pose estimation issues for machine vision based UAV autonomous aerial refuelling*”, The Aeronautical Journal, pp 389, ISSN: 0001-9240, 2007.
- [J9] Campa G., Gu Y., Seanor B., Napolitano M., Pollini L., Fravolini M., “*Design and Flight-Testing of Non-Linear Formation Control Laws*”, Control Engineering Practice, Vol. 15, pp 1077-1092, ISSN: 0967-0661, 2007.
- [J8] A. Bracci, M. Innocenti, L. Pollini, “*Estimation of the Region of Attraction for State-Dependent Riccati Equation Controllers*”, Journal of Guidance Control and Dynamics, Vol. 29, N. 6, pp 1427-1430, ISSN: 0731-5090, 2006.
- [J7] F. Giuliotti, M. Innocenti, M. Napolitano, L. Pollini “*Dynamic and Control Issues of Formation Flight*”, Aerospace Science and Technology, Vol. 9, N. 1, pp 65-71, ISSN: 1270-9638, 2005.
- [J6] Innocenti M., Pollini L., Turra D., “*Guidance of Unmanned Air Vehicles based on fuzzy Sets and fixed Waypoint*”, AIAA Journal of Guidance, Control, and Dynamics, Vol. 27, N. 4, pp 715-720, ISSN: 0731-5090, 2004.
- [J5] Innocenti M., Pollini L., Marullo A., “*Gain-Scheduling Stability Issues using Differential Inclusion and Fuzzy Systems*”, AIAA Journal of Guidance, Control, and Dynamics, Vol. 27, N.4, pp 720-723, ISSN: 0731-5090, 2004.
- [J4] Innocenti M., Pollini L., Giuliotti F., “*Management of Communication Failures in Formation Flight*”, AIAA Journal of Aerospace Computing, Information, and Communication, Vol. 1, Num. 1, pp 19-35, ISSN: 1542-9423, January 2004.

-
- [J3] Innocenti, M., Greco, L., Pollini, L., “*Sliding Mode Control for Two-Time Scale Systems: Stability Issues*”, *Automatica*, Vol. 39, No. 2, pp. 273-280, ISSN: 0005-1098, February 2003.
 - [J2] L. Pollini, M. Innocenti, “*A Synthetic Environment for Dynamic Systems Control and Distributed Simulation*”, *IEEE Control Systems Magazine*, Vol 20, Num. 2, pp 49-61, ISSN: 1066-033X, April 2000.
 - [J1] F. Giulietti, L. Pollini, M. Innocenti, “*Autonomous Formation Flight*”, *IEEE Control Systems Magazine*, Vol 20, Num. 6, pp 34-44, ISSN: 1066-033X, December 2000.

Book Chapters

- [B4] Francesco Di Corato, Mario Innocenti and Lorenzo Pollini, “*Combined Vision – Inertial Navigation with Improved Outlier Robustness*”, *Advances in Estimation, Navigation and Spacecraft Control*, Editors: D. Choukroun, Y. Oshman, J. Thienel, M. Idan, Springer Berlin Heidelberg, DOI: 10.1007/978-3-662-44785-7_16, 2015.
- [B3] Innocenti, M., Pollini, L. “*Flight Formation Control*”, *Encyclopedia of Aerospace Engineering*, Vol. 5, Cap 2, John Wiley & Sons, 2010, DOI: 10.1002/9780470686652.eae271, 2010.
- [B2] Alaimo Smc, Pollini Lorenzo, Magazzu' Alfredo, Bresciani Jean pierre, Robuffo giordano Paolo, Innocenti Mario, Bueltoff Heinrich, “*Preliminary Evaluation of a Haptic Aiding Concept for Remotely Piloted Vehicles*” *Springer Lecture Notes in Computer Science, Haptics: Generating and Perceiving Tangible Sensations, Part II*, LCNS 6191, pp 418-425, ISSN 0302-9743, 2010
- [B1] Innocenti, M., Giulietti, F., Pollini, L., “*Intelligent Management Control for Unmanned Aircraft Navigation and Formation Keeping*”, *RTO-VKI Lecture Series INTELLIGENT SYSTEMS FOR AERONAUTICS*, Von Karman Institute for Fluid Dynamics, Belgium, May 2002 (ISBN 92-837-1101-7), 2002.

International Conferences

- [C113] M Razzanelli, M Innocenti, G Pannocchia, L Pollini, “*Vision-based Model Predictive Control for Unmanned Aerial Vehicles Automatic Trajectory Generation and Tracking*”, *AIAA Guidance Navigation and Control Conference at Scitech 2019 Forum*, 2019
- [C112] A Arenella, G D'Intino, M Olivari, S Geluardi, H Bülthoff, L. Pollini, “*An Adaptive Haptic Aid Based on Pilot Performance*”, *AIAA Guidance Navigation and Control Conference at Scitech 2019 Forum*, 2019
- [C111] G D'Intino, M Olivari, S Geluardi, L Pollini, H Bülthoff, “*A 2-DoF Haptic Support System for Helicopter Control Tasks based on Pilot Intent Estimation*”, *AIAA Guidance Navigation and Control Conference at Scitech 2019 Forum*, 2019
- [C110] R Costanzi, A Gasparri, F Pacienza, L Pollini, A Caiti, et alia, “*Visual acquisition system for georeferenced monitoring and reconstruction of the sea bottom using audio for data synchronization*”, *OCEANS 2019 - Marseille*, 2019
- [C109] A Arenella, G D'Intino, HH Bülthoff, L Pollini, “*An Adaptive Haptic Aid System based on Desired Pilot Dynamics*”, *2019 American Control Conference (ACC)*, 2019

-
- [C108] A Mellone, G Franzini, L Pollini, M Innocenti, “*Persistent Coverage Control for Teams of Heterogeneous Agents*”, 2018 IEEE Conference on Decision and Control (CDC), 2018
- [C107] L Pollini, M Razzanelli, F Pinna, G Indiveri, E Simetti, Michael Alibani, Mario Innocenti, “*Development of the Guidance Navigation and Control System of the Folaga AUV for Autonomous Acoustic Surveys in the WiMUST Project*”, OCEANS 2018 MTS/IEEEA, 2018
- [C106] M Alibani, C Ferrara, L Pollini, “*Super Twisting Sliding Mode Control for Precise Control of Intervention Autonomous Underwater Vehicles*”, OCEANS 2018 MTS/IEEE Charleston, 2018
- [C105] G D’Intino, A Arenella, M Olivari, HH Buelthoff, L Pollini, “*Experimental Evaluation of a 2-DoF Haptic Shared Control System Based on Pilot Intent Estimation*”, 2018 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC), 2018
- [C104] Giulia D’Intino, Mario Olivari, Stefano Geluardi, Davide Fabbri, Heinrich Buelthoff, Lorenzo Pollini, “*A pilot intent estimator for haptic support systems in helicopter maneuvering tasks*”, 2018 AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference at Scitech 2018, 2018
- [C103] Francesco Bufalo, Mario Olivari, Stefano Geluardi, Carlo A Gerboni, Lorenzo Pollini, Heinrich H Bülthoff, “*Variable force-stiffness haptic feedback for learning a disturbance rejection task*”, 2017 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC), 2017
- [C102] Gianluca Antonelli, Filippo Arrichiello, Andrea Caiti, Giuseppe Casalino, Giovanni Indiveri, Lorenzo Pollini, Enrico Simetti, “*ISME trends: Autonomous Surface and Underwater Vehicles for Geoseismic Survey*”, IMEKO TC19 Workshop on Metrology for the Sea: Learning to Measure Sea Health Parameters, MetroSea 2017, 2017
- [C101] Davide Fabbri, Stefano Geluardi, Carlo A Gerboni, Mario Olivari, Lorenzo Pollini, Heinrich H Bulthoff, “*Quasi-transfer of helicopter training from fixed-to motion-base simulator*”, 43rd European Rotorcraft Forum, ERF 2017, 2017
- [C100] Davide Fabbri, Stefano Geluardi, Carlo A Gerboni, Mario Olivari, Giulia D’Intino, Lorenzo Pollini, Heinrich Bulthoff, “*Design of a haptic helicopter trainer for inexperienced pilots*”, Annual Forum Proceedings-AHS International 2017, 2017
- [C99] Tardioli, L.; Franzini, G.; Pollini, L.; Innocenti, “*Visibility Augmentation of the Proportional Navigation Guidance*”. DOI:10.2514/6.2017-1013. pp.1-12. In Proceedings of the Guidance, Navigation, and Control Conference SCITECH 2017 vol. AIAA-2017-1013, 2017.
- [C98] D’Intino, Giulia; Olivari, Mario; Geluardi, Stefano; Venrooij, Joost; Pollini, Lorenzo; Buelthoff, H. “*Experimental evaluation of haptic support systems for learning a 2-DoF tracking task*”. DOI:10.2514/6.2017-1083. pp.1-10. In AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference - ISBN:978-1-62410-451-0, 2017.
- [C97] Franzini, G; Aringhieri S; Fabbri T; Razzanelli M; Innocenti M; Pollini L. Human- “*Machine Interface for Multi-Agent Systems Management using the Descriptor Function Framework*”. DOI:10.1007/978-3-319-47605-6_3. pp.25-39. In MESAS 2016: Modelling and Simulation for Autonomous Systems: Third International Workshop, MESAS 2016, Rome, Italy, June 15-16, 2016, Revised Selected Papers - ISBN:978-331947604-9. In LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE - ISSN:0302-9743 vol. 9991, 2016
- [C96] D’Intino, Giulia; Olivari, Mario; Geluardi, Stefano; Venrooi, Joost; Innocenti, Mario; Buelthoff, H., Pollini L., “*Evaluation of Haptic Support System for Training Purposes in a Tracking Task*”. DOI:10.1109/SMC.2016.7844560. pp.2169-2174. In IEEE

- International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC 2016) - ISBN:978-1-5090-1897-0, 2016.
- [C95] Indiveri, Giovanni; Antonelli, Gianluca; Arrichiello, Filippo; Caffaz, Andrea; Caiti, Andrea; Casalino, Giuseppe; Volpi, Nicola Catenacci; de Jong, Ivan Bielic; De Palma, Daniela; Duarte, Henrique; Gomes, Joao Pedro; Grimsdale, Jonathan; Jesus, Sergio; Kebkal, Konstantin; Kelholt, Elbert; Pascoal, Antonio; Polani, Daniel; Pollini, Lorenzo; Simetti, Enrico; Turetta, Alessio, “*Overview and first year progress of the Widely scalable Mobile Underwater Sonar Technology H2020 project*”. DOI:10.1016/j.ifacol.2016.10.442. pp.430-433. In IFAC-PapersOnLine vol. 49 (23), 2016.
- [C94] Razzanelli M; Aringhieri S; Franzini G; Avanzini G; Giuliotti G; Innocenti M; Pollini L., “*A Visual-Haptic Display for Human and Autonomous Systems Integration*”, DOI:10.1007/978-3-319-47605-6_6. pp.64-80. In MESAS 2016: Modelling and Simulation for Autonomous Systems: Third International Workshop, MESAS 2016, Rome, Italy, June 15-16, 2016, Revised Selected Papers - ISBN:978-331947604-9. In LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE - ISSN:0302-9743 vol. 9991, 2016.
- [C93] Tardioli L.; Franzini G.; Pollini L.; Innocenti M. “*Development of a visibility augmented proportional navigation guidance: A game-theoretic approach*”, DOI:10.1109/CDC.2016.7799212. pp.6135-6140. In 2016 IEEE 55th Conference on Decision and Control (CDC) Proceedings - ISBN:978-1-5090-1837-6, 2016.
- [C92] Olivari, Mario; Venrooij, Joost; Nieuwenhuizen, Frank M.; Pollini, Lorenzo; Bülthoff, Heinrich H., “*Identifying Time-Varying pilot's responses: A regularized recursive Least-Squares algorithm*”. In AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference - ISBN:9781624103872, 2016.
- [C91] Maimeri, Michele; Olivari, Mario; Bülthoff, Heinrich H.; Pollini, Lorenzo, “*On effects of failures in haptic and automated pilot support systems*”. In AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference - ISBN:9781624103872, 2016.
- [C90] Antonelli, Gianluca; Caffaz, Andrea; Casalino, Giuseppe; Volpi, Nicola Catenacci; De Jong, Ivan Bielic; De Palmad, Daniela; Duarte, Henrique; Grimsdale, Jonathan; Indiveri, Giovanni; Jesus, Sergio; Kebkal, Konstantin; Pascoal, Antonio; Polani, Daniel; Pollini, Lorenzo, “*The Widely scalable Mobile Underwater Sonar Technology (WiMUST) H2020 project: First year status*”, pp.1-8. In OCEANS 2016 - Shanghai - ISBN:9781467397247, DOI:10.1109/OCEANSAP.2016.7485587, 2016.
- [C89] Franzini, G.; Pollini, ; L. ; Innocenti, M., “*H-infinity Controller Design for Spacecraft Terminal Rendezvous on Elliptic Orbits using Differential Game Theory*” DOI:10.1109/ACC.2016.7526847. pp.7438-7443. In Proceedings of the American Control Conference 2016 - ISBN:978-146738682-1. In PROCEEDINGS OF THE AMERICAN CONTROL CONFERENCE - ISSN:0743-1619 vol. 2016
- [C88] Picardi G; Geluardi S; Olivari M; Buelthoff H; Pollini L; Innocenti M., “*L1-based Model Following Control of and Identified Helicopter Model in Hover*”. pp.1-13. In Proceedings of the 72nd Annual Forum AHS 72 - ISBN:978-151082506-2 vol. 72, 2016
- [C87] Innocenti Mario; Pollini Lorenzo; Franzini Giovanni; Salvetti Alessandro, “*Swarm Obstacle and Collision Avoidance using Descriptor Functions*”, DOI:10.1109/CCA.2016.7587877. pp.487-492. In Proceedings of the 2016 Multiconference on Systems and Control (MSC 2016) - ISBN:978-150900755-4 vol. 1, 2016
- [C86] Pollini L; Razzanelli M; Olivari M; Brandimarti A; Maimeri M; Pazzaglia P; Pittiglio G; Nuti R; Buelthoff H; Innocenti M., “*Design, Realization and Experimental Evaluation of a Haptic Stick for Shared Control Studies*”. pp.1-6. In Proceedings of

- the 13th IFAC/IFIP/IFORS/IEA Symposium on Analysis, Design, and Evaluation of Human-Machine Systems vol. 1 (1), 2016.
- [C85] Olivari M, Nieuwenhuizen FM, Bülthoff HH and Pollini L. “*Identifying Time-Varying Neuromuscular Response: a Recursive Least-Squares Algorithm with Pseudoinverse*”, IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC 2015), 2015.
- [C84] Olivari M, Nieuwenhuizen FM, Bülthoff HH, Pollini L “*Identifying Time-Varying Neuromuscular Response: Experimental Evaluation of a RLS-based Algorithm*”, AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference 2015: held at the SciTech Forum 2015 Kissimmee, FL, USA, 2015
- [C83] Geluardi S, Nieuwenhuizen FM, Pollini L. and Bülthoff HH “*Augmented Systems for a Personal Aerial Vehicle Using a Civil Light Helicopter Model*”, 71st American Helicopter Society International Annual Forum (AHS 2015), Curran, Red Hook, NY, USA, pp. 1428-1436, 2015.
- [C82] Mario Olivari, Frank M. Nieuwenhuizen, Heinrich H. Buelthoff, Lorenzo Pollini, “*Identification of Time-Varying Neuromuscular System with a Recursive Least-Squares Algorithm*”, IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC 2014), San Diego, CA, USA, October 5-8, 2014.
- [C81] Carlo A. Gerboni, Stefano Geluardi, Mario Olivari, Frank M. Nieuwenhuizen, Heinrich H. Buelthoff, and Lorenzo Pollini, “*Development of a 6 DOF Nonlinear Helicopter Model for the MPI Cybermotion Simulator*”, The Royal Aeronautical Society 40th European Rotorcraft Forum 2014, Southampton, UK, September 2-5, 2014.
- [C80] L. Cancemi, M. Innocenti and L. Pollini, “*Hardware Implementation of a Fuzzy Guidance System with Prescribed Waypoint Approach Trajectory*”, 2014 American Control Conference, Portland, Oregon, USA, June 04-06, 2014.
- [C79] Geluardi S, Nieuwenhuizen FM, Pollini L. and Bülthoff HH, “*Frequency Domain System Identification of a Light Helicopter in Hover*”, 70th American Helicopter Society International Annual Forum (AHS 2014), Curran, Red Hook, NY, USA, pp 1721-1731, 2014.
- [C78] Mario Olivari, Frank M. Nieuwenhuizen, Heinrich H. Bülthoff, Lorenzo Pollini, “*An Experimental Comparison of Haptic and Automated Pilot Support Systems*”, AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference 2014, National Harbor, Maryland, January 2014.
- [C77] Lorenzo Cancemi, Mario Innocenti, Lorenzo Pollini, “*Guidance Augmentation for Improved Target Visibility*”, AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, 2014, National Harbor, Maryland, January 2014.
- [C76] Di Corato F, Innocenti M, Pollini L. “*Visual-Inertial Navigation with Guaranteed Convergence*”. IEEE Workshop on Robot Vision (WoRV) 2013, vol. 1, Clearwater, FL, USA, January, 2013.
- [C75] Di Corato F, Innocenti M, Pollini L. “*Experimental Evaluation of a Visual-Inertial Navigation System with Guaranteed Convergence*” AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, Boston, Massachusetts, USA, August, 2013.
- [C74] Ferrari Braga A., Pollini L., Innocenti M. “*Multi-Agent Coordination with arbitrarily shaped Descriptor Functions*” AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, Boston, Massachusetts, USA, August, 2013.
- [C73] Stefano Geluardi, Frank Nieuwenhuizen, Lorenzo Pollini, Heinrich H. Bülthoff, “*Data collection for developing a dynamic model of a light helicopter*” 39th European Rotorcraft Forum, Moscow, 3-6 September, 2013.

- [C72] David Abbink, Luca Profumo, Lorenzo Pollini “*Direct and Indirect Haptic Aiding for Curve Negotiation*” IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics 2013, Manchester, UK, October, 13-16 2013.
- [C71] Mario Olivari, Frank M Nieuwenhuizen, Joost Venrooij, Heinrich H Buelthoff, Pollini L., “*Multi-loop Pilot Behavior Identification in Response to Simultaneous Visual and Haptic Stimuli*”. AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference 2012, Minneapolis, Minnesota, 13-16 Agosto 2012.
- [C70] Pollini L, Parnenzini V, Innocenti M. “*Distributed Real-Time Hardware- and Man-in-the-loop Simulation for the ICARO II Unmanned Systems Autopilot*”, WSEAS. Latest Trends in Information Technology/Recent Advances in Computer Engineering Series 7. vol. 1, p. 1-7, WSEAS PRESS, Vienna, Austria, 10-12 Novembre 2012.
- [C69] Di Corato F, Innocenti M, Pollini L, “*Combined Vision – Inertial Navigation for Improved Robustness*”, IEEE Israel Itzhack Y. Bar-Itzhack Memorial Symposium on Estimation, Navigation, and Spacecraft Control, Haifa, Israel 14-17 October 2012.
- [C68] Di Corato F., Innocenti M., Pollini L., “*An Entropy-Like Approach to Vision-Aided Inertial Navigation*”, IFAC World Congress 2011, Milan Italy, August 2011.
- [C67] Samantha M. C. Alaimo, Lorenzo Pollini, Jean Pierre Bresciani, Heinrich H. Bülthoff, “*Evaluation of Direct and Indirect Haptic Aiding in an Obstacle Avoidance Task for Tele-Operated Systems*”, IFAC World Congress 2011, Milan Italy, August 2011.
- [C66] M. E. Erdođan, L. Pollini, M. Innocenti, “*Obstacle Avoidance for a Formation of Unmanned Vehicles*”, IFAC World Congress 2011, Milan Italy, August 2011.
- [C65] Alaimo SMC, Pollini L, Bülthoff HH, “*Admittance-based bilateral teleoperation with time delay for an Unmanned Aerial Vehicle involved in an obstacle avoidance task*”, AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference 2011 (MST-2011), American Institute of Aeronautics and Astronautics, Portland, Oregon, August, 2011.
- [C64] Alaimo SMC, Pollini L, Bresciani J-P, Bülthoff HH, “*Experiments of Direct and Indirect Haptic Aiding for Remotely Piloted Vehicles with a Mixed Wind Gust Rejection/Obstacle Avoidance Task*”, AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference 2011 (MST-2011), Portland, Oregon, August, 2011.
- [C63] Di Corato F., Innocenti M., Indiveri G., Pollini L., “*An Entropy-Like Approach to Vision based Autonomous Navigation*”, IEEE ICRA 2011, Shanghai, China, May 2011.
- [C62] Alaimo SMC, Pollini L, Bresciani J-P, Bülthoff HH “*Augmented Human-Machine Interface: Providing a Novel Haptic Cueing to the Tele-Operator*”, 3rd Workshop for Young Researchers on Human-Friendly Robotics (HFR 2010), Tubingen, 2010.
- [C61] Alaimo SMC, Pollini L, Bresciani J-P, Bülthoff HH, “*A Comparison of Direct and Indirect Haptic Aiding for Remotely Piloted Vehicles*”, 19th IEEE International Symposium in Robot and Human Interactive Communication (IEEE Ro-Man 2010), IEEE, Piscataway, NJ, USA, 506-512, 2010.
- [C60] Niccolini, M., Innocenti, M., Pollini, L., “*Multiple UAV Task Assignment using Descriptor Functions*”, 18th IFAC Symposium on Automatic Control in AeroSpace, IFAC ACA 2010, Nara, Japan, September 2010.
- [C59] Marta Niccolini, Mario Innocenti, Lorenzo Pollini, “*Near Optimal Swarm Deployment using Descriptor Functions*”, IEEE ICRA 2010, Anchorage, Alaska, May 3-8, 2010.
- [C58] P. Robuffo Giordano, C. Masone, J. Tesch, M. Breidt, L. Pollini, H. H. Buelthoff, “*A Novel Framework for Closed-Loop Robotic Motion Simulation - Part I: Inverse Kinematics Design*”, IEEE ICRA 2010, Anchorage, Alaska, May 3-8, 2010.
- [C57] P. Robuffo Giordano, C. Masone, J. Tesch, M. Breidt, L. Pollini, H. H. Buelthoff, “*A Novel Framework for Closed-Loop Robotic Motion Simulation - Part II: Motion*

- Cueing Design and Experimental Validation*", IEEE ICRA 2010, Anchorage, Alaska, May 3-8, 2010.
- [C56] Innocenti Mario, Mati Robero, Pollini Lorenzo, Sani Luca, "*Design of an All-Electric Propulsion System and Control Management for a General Aviation Aircraft*", AIAA Atmospheric Flight Mechanics Conference AFM09, pp 1-10, Chicago, Illinois, 2009.
- [C55] Pollini Lorenzo, Niccolini Marta, Rosellini M., Innocenti Mario, "*Human-Swarm Interface for Abstraction Based Control*", AIAA Guidance, Navigation, and Control GNC09, pp 1-10, Chicago, Illinois, 2009.
- [C54] Niccolini Marta, Pollini Lorenzo, Innocenti Mario, Paolo Robuffo Giordano, Harald J. Teufel, Heinrich H. Bühlhoff "*Towards Real-Time Aircraft Simulation with the MPI Motion Simulator*", AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference MST09, pp 1-10, Chicago, Illinois, 2009.
- [C53] L. Pollini, M. Innocenti, F. Di Corato, M. Cellini, M. Franchi, R. Mati, V. Niccolai, "*The ICARO Autopilot: A flexible Controller for small Unmanned Air Vehicles*", 4th US – European Workshop and Flight Competition for Micro Aerial Vehicles (IMAV09), Pensacola, FL, June 2009.
- [C52] L. Pollini, M. Innocenti, F. Di Corato, M. Cellini, M. Franchi, R. Mati, V. Niccolai, "*The ICARO Autopilot: a Project at University of Pisa*", International Symposium on Light Weight Unmanned Aerial Systems and Subsystems UAS-LW 09, Oostende, Belgium, March 2009.
- [C51] Marta Niccolini, Lorenzo Pollini, Mario Innocenti, "*Decentralized Control of Swarms with Collision Avoidance Implications*", IFAC World Congress 2008, Seoul, Korea, July 6-11, pp. 5712-5717, 2008.
- [C50] A. Bracci, M. Innocenti, L. Pollini, "*Cooperative Task Assignment Using Dynamic Ranking*", IFAC World Congress 2008, Seoul, Korea, July 6-11, pp. 16002-16007, 2008.
- [C49] Marco Mammarella , Giampiero Campa , and Marcello R. Napolitano, Lorenzo Pollini, Mario L. Fravolini, "*GPS / MV based Aerial Refueling for UAVs*", AIAA Guidance Navigation and Control Conference, Honolulu, Hawaii, 2008.
- [C48] Lorenzo Pollini, Marta Niccolini, Mario Innocenti, "*Experimental Evaluation of Decentralized Swarm Control Laws*", AIAA Guidance Navigation and Control Conference, Honolulu, Hawaii, 2008.
- [C47] M. Cellini, L. Pollini, M. Innocenti, "*Stability Analysis of a Null Space Behavioral Controller for Obstacle Avoidance*", AIAA Guidance Navigation and Control Conference, Honolulu, Hawaii, 2008.
- [C46] Lorenzo Pollini, Alessandra Metrangolo, "*Simulation and Robust Backstepping Control of a Quadrotor Aircraft*", AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference, Honolulu, Hawaii, 2008.
- [C45] Ronchieri, E., Pollini L., Innocenti M., Decentralized control of a swarm of unmanned aerial vehicles, AIAA Guidance Navigation and Control Conference, pp 1-13, Hilton Head, South Carolina, 2007
- [C44] Bracci Andrea, Innocenti Mario, Pollini Lorenzo, "*Mission Planning for a Team of UAVs in a Dynamic Scenario*", NATO AVT-146 Symposium: Platform Innovations and System Integration for Unmanned Air, Land and Sea Vehicles, pp 1-12, Firenze, 2007.
- [C43] Binetti Paolo, Daniel Troughet, Pollini Lorenzo, Innocenti Mario, Hamel Tarek, Le bras Francois, "*The Flight Control System of the HoverEye VTOL UAV*", NATO AVT-146 Symposium: Platform Innovations and System Integration for Unmanned Air, Land and Sea Vehicles, pp 1-11, Firenze, 2007.

-
- [C42] Innocenti Mario, Pollini Lorenzo, “*Low Cost and Low Weight Technologies for Planetary Surface Exploration*”, 3rd International Conference on Recent Advances in Space Technologies, pp 1-6, Istanbul, 2007.
- [C41] Pollini Lorenzo, Ferri Gabriel, Innocenti Mario, “*Fuzzy Guidance for Unmanned Ground Vehicles: Theory and Experiments*”, AIAA Guidance Navigation and Control Conference, pp 1-13, Hilton Head, South Carolina, 2007.
- [C40] Pollini Lorenzo, Greco Fabio, Mati Roberto, Innocenti Mario, “*Stereo Vision Obstacle Detection based on Scale Invariant Feature Transform Algorithm*”, Guidance Navigation and Control Conference, Hilton Head, South Carolina, pp 1-13, 2007.
- [C39] Pollini Lorenzo, Cellini Manuele, Mati Roberto, Innocenti Mario, “*Obstacle Avoidance for Unmanned Ground Vehicles in Unstructured Environments*”, Guidance Navigation and Control Conference, pp 1-12, Hilton Head, South Carolina, 2007.
- [C38] Cellini Manuele, Mati Roberto, Pollini Lorenzo, Innocenti Mario, “*Obstacle Avoidance for Autonomous Ground Vehicles in Outdoor Environments*”, IEEE Intelligent Vehicles Symposium, pp 1-7, Istanbul, Turchia, 2007.
- [C37] Cellini M., Mati R., Pollini L., Innocenti M., “*Software and Hardware for Guidance and Navigation of unmanned Vehicles*”, Aeronautics and Space Education Workshop, pp 1-10, vol. 1, Istanbul, Turchia, 2006.
- [C36] Campa G., Mammarella M., Napoletano M. R., Fravolini M. L., Pollini L., Stolarik B., “*A comparison of Pose Estimation algorithms for Machine Vision based Aerial Refueling for UAVs*”, IEEE Mediterranean Conference on Control and Automation, pp 1-6, vol. 1, Ancona, Italy, 2006.
- [C35] Pollini L., Petrone A., Innocenti M., “*Study of a Novel Motion Platform for Flight Simulators using an Anthropomorphic Robot*”, AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference, pp 1-15, vol. 1, Keystone, Colorado, 2006.
- [C34] Mati R., Pollini L., Lunghi A., Innocenti M., “*Vision-Based Autonomous Probe and Drogue Aerial Refueling*”, IEEE Mediterranean Conference on Control and Automation, pp 1-7, vol. 1, Ancona, Italy, 2006.
- [C33] L. Pollini, M. Innocenti, R. Mati, “*Vision Algorithms for Formation Flight and Aerial Refueling with Optimal Marker Labeling*”, AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference, pp 1-15, vol. 1, San Francisco, California, 2005.
- [C32] A. Bracci, M. Innocenti, L. Pollini, “*A Newton Algorithm for Implementation of SDRE Controllers*”, AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp 1-12, vol. 1, San Francisco, California, 2005.
- [C31] Turra D., Pollini L., Innocenti M., “*Fast Unmanned Vehicles Task Allocation with Moving Targets*”, Conference on Decision and Control 2004, pp 1-6, vol. 1, Nassau, Bahamas, 2004.
- [C30] Turra D., Pollini L., Innocenti M., “*Real-Time Unmanned Vehicles Task Allocation with Moving Targets*”, AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp 1-10, vol. 1, Providence, Rhode Island, 2004.
- [C29] Pollini L., Mati R., Innocenti M., “*Experimental Evaluation of Vision Algorithms for Formation Flight and Aerial Refueling*”, AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference, pp 1-13, vol. 1, Providence, Rhode Island, 2004.
- [C28] Pollini, L., Giulietti, F., Campa, G., Innocenti, M., “*Virtual simulation set-up for UAVs aerial refuelling*”, Proceedings of the AIAA Modeling and Simulation Technologies, MST2003, Austin, TX, August 2003.
- [C27] Cecchi, D., Pollini, L., Innocenti, M., “*Trajectory Generation with Probabilistic Bounds*”, Proceedings of the AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, GNC03, Austin, TX, August 2003.

-
- [C26] Turra, D., Pollini, L., Innocenti, M., “*Moving Waypoint-based Fuzzy Guidance for Unmanned Aircraft*”, Proceedings of the AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, GNC03, Austin, TX, August 2003.
- [C25] Pollini, L., Mati, R., Innocenti, M., G.Campa, G., M.Napolitano, M., “*A synthetic environment for simulation of vision-based formation flight*”, Proceedings of the AIAA Modeling and Simulation Technologies, MST2003, Austin, TX, August 2003.
- [C24] Cecchi, D., Pollini, L., Innocenti, M., “*Probabilistic Bounds in Air Traffic Conflict Resolution*”, Proceedings of the American Control Conference, ACC03, Denver, CO, June 2003.
- [C23] Pollini, L., Giulietti, F., Innocenti, M., “*Modeling, Simulation and Control of a Wing Parafoil for Atmosphere to Ground Flight*” Proceedings of the AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference 2002, Monterey, California, August 2002.
- [C22] Pollini, L., Baralli, F., Innocenti, M., Giordanello, C., “*Missile Operational Simulation using commercial-off-the-shelf software*”, Proceedings of the AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference 2002, Monterey, California, August 2002.
- [C21] Baralli, F., Pollini, L., Innocenti, M., “*Waypoint-based Fuzzy Guidance for Unmanned Aircraft - A New Approach*”, Proceedings of the AIAA Guidance, Navigation and Control Conference 2002, Monterey, California, August 2002.
- [C20] Pollini, L., Giulietti, F., Innocenti, M., “*Robustness to Communication Failures within Formation Flight*”, Proceedings of American Control Conference ACC02, Anchorage, Alaska, May 2002.
- [C19] Innocenti, M., Greco, L., Pollini, L., “*Stability Issues in Dual time Scale Systems*”, Proceedings of American Control Conference ACC02, Anchorage, Alaska, May 2002.
- [C18] Innocenti, M., Pollini, L., Giulietti, F., “*Visual Tools for Man-Machine Interface Real Time Simulation*”, Proceedings of IEEE Symposium on Information Technology in Mechatronics, ITM01, Istanbul, Turkey, October 2001.
- [C17] Pollini, L., Innocenti, M., Giulietti, F., “*Waypoint-based Fuzzy Guidance for Unmanned Aircraft*”, Proceedings of 15th IFAC Symposium on Automatic Control in Aerospace, Bologna, Italy, September, 2001.
- [C16] L. Pollini, F. Giulietti, M. Innocenti, “*Sensorless Formation Flight*”, Proceedings of AIAA Guidance, Navigation and Control Conference 2001, Montreal, Canada, August 2001.
- [C15] F. Giulietti, L. Pollini, M. Innocenti, “*Formation Flight Control: A Behavioral Approach*”, Proceedings of AIAA Guidance, Navigation and Control Conference 2001, Montreal, Canada, August 2001.
- [C14] A. Marullo, L. Pollini, F. Giulietti, M. Innocenti, “*Differential Inclusion Stability Analysis of Fuzzy Gain-Scheduling Controlled Systems*”, Proceedings of American Control Conference 2001, Arlington Virginia, June 2001.
- [C13] F. Giulietti, L. Pollini, M. Innocenti, “*Dynamics and Control Issues in Tight Formation Flight of Unmanned Air Vehicles*”, Proceedings of UV for Aerial, Ground and Naval Military Operations Symposium, Ankara, Turkey, 9-13 October 2000.
- [C12] M. Innocenti, L. Pollini, “*Spatial Trajectory Generation for Conflict Avoidance in Air Traffic Management*”, Proceedings of AIAA Guidance, Navigation and Control Conference, Denver Colorado, 14-17 August 2000.
- [C11] M. Innocenti, L. Pollini, L. Franceschi, M. Rossi, “*Dual Loop Controller Synthesis for Missile Guidance and Control*”, Proceedings of AIAA Guidance, Navigation and Control Conference, Denver Colorado, 14-17 August 2000.
- [C10] L. Pollini, M. Innocenti, “*Towards a Fast and Reliable Distributed Simulation*”, Proceedings of AIAA Modeling and Simulation Conference, Denver Colorado, 14-17 August 2000.

-
- [C9] L. Pollini, M. Innocenti, A. Caiti, P. Mangione, “*A Modular Easy-To-Use technique for Modeling and Simulation of Underwater Robotic Vehicles*”, Proceedings of IFAC Conference on Modeling and Control of Marine Crafts, Aalborg, Denmark, 23-25 August 2000.
 - [C8] M. Innocenti, L. Pollini, L. Franceschi and M. Rossi, “*Hierarchical Variable Structure Control for Singularly Perturbed Systems*”, Proceedings of American Control Conference 2000, Chicago, Illinois, 28-30 June 2000.
 - [C7] F. Giulietti, L. Pollini, M. Innocenti, “*Preliminary Study of the Fuzzy Guidance System of the BLUESNIPE Unmanned Aerial Vehicle*”, Proceedings of UAV 2000 Conference, Paris, France, 14-16 June 2000.
 - [C6] F. Giulietti, L. Pollini, M. Innocenti, “*SNIPE: Development of an Unmanned Aerial Vehicle at DSEA – University of Pisa*”, Proceedings of 15th Bristol International Conference on UAVs Conference 2000, Bristol, UK, 10-12 April 2000.
 - [C5] L. Pollini, M. Innocenti, “*Improving On-Line Neural Networks Backpropagation Convergence Speed with Mixed Pattern-Batch Learning*”, Proceedings of 1999 European Control Conference, Karlsruhe Germany, 31 August- 3 September 1999.
 - [C4] L. Pollini, M. Innocenti, E. Ronchieri, “*Low Cost Fast Trainer Prototyping via Distributed Simulation*”, Proceedings of 1999 Modeling and Simulation Technologies Conference, Portland USA, 09-11 August 1999
 - [C3] M. Innocenti, P. Gelosi, L. Pollini, “*Air Traffic Management Using Probability Function Field*”, Proceedings of 1999 Guidance, Navigation and Control Conference, Portland, USA, 09-11 August 1999.
 - [C2] M. Innocenti, L. Pollini, “*A Synthetic Environment for Simulation and Visualization of Dynamic Systems*”, Proceedings of 1999 American Control Conference, San Diego, USA, 2-4 June 1999.
 - [C1] L. Pollini, M. Innocenti, F. Nasuti, “*Robust Feedback Linearization with Neural Network for Underwater Vehicle Control*”, Proceedings of Oceans'97 MTS-IEEE Conference, Halifax, Nova Scotia, Canada, October 1997.

Others

- [IR1] Innocenti, M., Pollini, L, “*An Automated Algorithmic Procedure for Conflict-Free Trajectory Generation*” Rapporto tecnico del Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione, Pisa, Italia, Luglio 2002.
- [IR2] Pollini, L, “*Real-Time Distributed Simulation of Dynamic Systems*” Rapporto tecnico del Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione, Pisa, Italia, Luglio 2002.
- [IR3] Giulietti, F., Pollini, L, “*Dynamics and Control Issues of Formation Flight*” Rapporto tecnico del Dipartimento di Sistemi Elettrici e Automazione, Pisa, Italia, Luglio 2002.

Pisa, 23-12-2019

Lorenzo Pollini