



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA

DIPARTIMENTO  
DI INGEGNERIA  
DELL'ENERGIA ELETTRICA  
E DELL'INFORMAZIONE  
"GUGLIELMO MARCONI"

**FORMATO EUROPEO  
PER IL CURRICULUM  
VITAE**



**INFORMAZIONI PERSONALI**

Nome	<b>PICHIERRI LORENZO</b>
Indirizzo	[REDACTED]
Telefono	[REDACTED]
Fax	/ ☉
E-mail	[REDACTED]
Nazionalità	Italiana
Data di nascita	[REDACTED]

**ESPERIENZA LAVORATIVA**

- |  |   |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• Date (da – a)</li> <li>• Nome e indirizzo del datore di lavoro</li> <li>• Tipo di azienda o settore</li> <li>• Tipo di impiego</li> <li>• Principali mansioni e responsabilità</li> </ul> | <p><b>1 NOVEMBRE 2024 – OGGI</b><br/>Dipartimento di Ingegneria Elettrica Elettronica e dell'Informazione<br/>Università di Bologna, viale del Risorgimento 2, Bologna, Italy<br/>Ricerca<br/>Assegnista di Ricerca / PostDoc</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Sviluppo di algoritmi collaborativi di SLAM e pianificazione del percorso per la navigazione autonoma multi-robot.</li> <li>• Progettazione di algoritmi di decision-making basati su ROS 2 per la gestione di flotte di robot mobili autonomi (AMR).</li> </ul> |
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• Date (da – a)</li> <li>• Nome e indirizzo del datore di lavoro</li> <li>• Tipo di azienda o settore</li> <li>• Tipo di impiego</li> <li>• Principali mansioni e responsabilità</li> </ul> | <p><b>1 OTTOBRE 2024 – OGGI</b><br/>Dipartimento di Ingegneria Elettrica Elettronica e dell'Informazione<br/>Università di Bologna, viale del Risorgimento 2, Bologna, Italy<br/>Didattica<br/>Membro della Commissione Paritetica docenti-studenti</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Monitoraggio offerta formativa, qualità della didattica e attività di servizio agli studenti</li> <li>• Formulazione pareri sull'istituzione, attivazione, modifica e soppressione dell'offerta formativa dei tre cicli</li> </ul>         |



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA

DIPARTIMENTO  
DI INGEGNERIA  
DELL'ENERGIA ELETTRICA  
E DELL'INFORMAZIONE  
"GUGLIELMO MARCONI"

- Date (da – a)
  - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
  - Principali mansioni e responsabilità
- 1 NOVEMBRE 2021 – 31 OTTOBRE 2024**  
Dipartimento di Ingegneria Elettrica Elettronica e dell'Informazione  
Università di Bologna, viale del Risorgimento 2, Bologna, Italy  
Ricerca  
Studente di Dottorato
- Sviluppo e analisi di algoritmi di ottimizzazione distribuita per sistemi multi-agente
  - Sviluppo e analisi di algoritmi di controllo per sistemi multi-robot
  - Sviluppo di librerie software in Python/C++ per la gestione di sistemi multi-robot (robot mobili, quadricotteri)
  - Test di algoritmi e tecniche di controllo distribuito in ambiente simulativo (Webots, Gazebo, Unity)
  - Implementazione di algoritmi e tecniche di controllo distribuito su squadre di robot mobili (TurtleBot3) e/o nanodroni (Crazyflie).
- 
- Date (da – a)
  - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
- 1 NOVEMBRE 2023 - OGGI**  
Progetto "ECODREAM"
- PRIN 2022 – Next Generation EU  
Assegnista di Ricerca / PostDoc, membro del team dell'Università di Bologna
- 
- Date (da – a)
  - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
- 1 NOVEMBRE 2022 - OGGI**  
Progetto "Distributed Optimization for Cooperative Machine Learning in Complex Networks"  
Progetto per la cooperazione Italia - Brasile finanziato dal Ministero degli Affari Esteri e della Cooperazione Internazionale  
Assegnista di Ricerca / PostDoc
- 
- Date (da – a)
  - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
  - Principali mansioni e responsabilità
- 20 SETTEMBRE 2022 – OGGI**  
Dipartimento di Ingegneria Elettrica Elettronica e dell'Informazione,  
Università di Bologna, viale Risorgimento 2, Bologna  
Didattica universitaria  
Tutor didattico del corso di Automazione dei Processi Industriali, tenuto dal prof. Notarnicola
- Attività di supporto alla didattica
  - Preparazione delle esercitazioni
  - Mentoring e supporto nello sviluppo dei progetti del corso
- 
- Date (da – a)
  - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
- 20 FEBBRAIO 2022 – OGGI**  
Dipartimento di Ingegneria Elettrica Elettronica e dell'Informazione,  
Università di Bologna, viale Risorgimento 2, Bologna  
Didattica universitaria  
Tutor didattico del corso di Distributed Autonomous Systems, tenuto dal prof. Notarstefano



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA

DIPARTIMENTO  
DI INGEGNERIA  
DELL'ENERGIA ELETTRICA  
E DELL'INFORMAZIONE  
"GUGLIELMO MARCONI"

- Principali mansioni e responsabilità
    - Date (da – a)
    - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
  - Principali mansioni e responsabilità
    - Date (da – a)
    - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
  - Principali mansioni e responsabilità
    - Date (da – a)
    - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
  - Principali mansioni e responsabilità
    - Date (da – a)
    - Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
  - Principali mansioni e responsabilità
- Attività di supporto alla didattica
  - Preparazione delle esercitazioni
  - Mentoring e supporto nello sviluppo dei progetti del corso
- 17 MARZO 2024 – 15 AGOSTO 2024**  
Norwegian University of Science and Technology (NTNU) – ITK Dep.  
O.S. Bragstadsplass 2E, 7491 Trondheim, Norway,  
Ricerca Universitaria  
Visiting Researcher
- Sviluppo e implementazione di algoritmi di ottimizzazione distribuita applicati a flotte di veicoli marittimi
- 1 NOVEMBRE 2019 – 31 GENNAIO 2020**  
Coesia Group – G.D  
Via Battindarno 91, Bologna (BO), Italy  
Macchine Automatiche settore Packaging Alimentare  
Tirocinio - Programmatore Software PLC
- Progettazione e programmazione logica di una linea di packaging per il cioccolatino "Cremino FIAT".
- 1 SETTEMBRE 2018 – 30 AGOSTO 2019**  
Ima Group – Divisione Active  
Via 1 Maggio 14/16, Ozzano dell'Emilia (BO), Italy  
Macchine Automatiche settore Farmaceutico  
Tirocinio - Programmatore Software PLC
- Programmazione di logiche di controllo per macchine automatiche
  - Programmazione di interfacce per la gestione di macchine automatiche
- 1 GENNAIO 2018 – 30 MAGGIO 2018**  
Marchesini Group  
Via Nazionale 100, Pianoro (BO), Italy  
Macchine Automatiche settore Farmaceutico  
Tirocinio Curriculare - Programmatore Software PLC
- Progettazione meccanica di sistemi di alimentazione vibranti per macchine automatiche
  - Controllo di motori lineari per l'attuazione di sistemi di alimentazione vibranti per macchine automatiche

#### ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Date (da – a)
  - Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- LUGLIO 2022**  
Nonlinear and Adaptive Control of Advanced Aerospace Systems,  
tenuto da prof. Serrani (Ohio State University), presso *SIDRA Summer School, Bertinoro*



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA

DIPARTIMENTO  
DI INGEGNERIA  
DELL'ENERGIA ELETTRICA  
E DELL'INFORMAZIONE  
"GUGLIELMO MARCONI"

- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
- Qualifica conseguita

- Modellazione di velivoli
- Sviluppo e analisi di tecniche di controllo adattivo

Certificato di superamento dell'esame finale

- Date (da – a)

#### LUGLIO 2022

- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

Network Systems in Science and Technology, tenuto da prof. Bullo (UCSB), presso *SIDRA Summer School, Bertinoro*

- Teoria dei sistemi su grafo e distribuiti
- Sviluppo e analisi di algoritmi di ottimizzazione distribuiti
- Sviluppo e analisi di algoritmi di controllo per sistemi su grafo

Certificato di superamento dell'esame finale

- Qualifica conseguita

- Date (da – a)

#### LUGLIO 2022

- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

Learning-based Predictive Control, tenuto da prof. Zeilinger (ETH) e prof. Fagiano (Polito), presso *EECI School, ETH, Zurich*

- Sviluppo di tecniche di controllo basate su ottimizzazione, Model Predictive Control (MPC)
- Sviluppo e analisi di soluzioni MPC data-driven e learning-based
- Implementazione di schemi di controllo MPC data-driven

Certificato di superamento dell'esame finale

- Qualifica conseguita

- Date (da – a)

#### GENNAIO 2022

- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

A System Theoretical Approach to the Analysis of the ADMM Algorithm for Constrained Optimization, tenuto da prof. Notarnicola, presso *Università di Bologna*

- Analisi attraverso strumenti della teoria dei sistemi di algoritmi di ottimizzazione
- Utilizzo dell'algoritmo ADMM per la risoluzione di problemi di ottimizzazione constraint-coupled
- Sviluppo di algoritmi distribuiti basati su ADMM

Certificato di superamento dell'esame finale

- Qualifica conseguita

- Date (da – a)

#### NOVEMBRE 2021

- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio

Alma Mater Studiorum – Università di Bologna

Superamento esame per abilitazione alla professione da Ingegnere

- Qualifica conseguita

Certificato di superamento dell'esame finale

- Date (da – a)

#### 15 SETTEMBRE 2019 – 7 OTTOBRE 2021

- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie

Alma Mater Studiorum – Università di Bologna

- Distributed Control Systems, System Theory and Advanced Control, Learning and Estimation, Optimal Control, Model



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA

DIPARTIMENTO  
DI INGEGNERIA  
DELL'ENERGIA ELETTRICA  
E DELL'INFORMAZIONE  
"GUGLIELMO MARCONI"

Predictive Control, Robotics, Automatic Machine Control Design,  
Mechanics.

- Qualifica conseguita
- Votazione
- Titolo tesi
  
- Date (da – a)
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie

Laurea Magistrale (LM-25)

110/110 cum Laude, GPA 28.94/30

Maneuver regulation and bearing formation control of drone swarms for lightning systems

**15 SETTEMBRE 2015 – 26 LUGLIO 2018**

Alma Mater Studiorum – Università di Bologna

- Qualifica conseguita
- Votazione
- Titolo tesi

- Analisi Matematica, Fisica, Informatica, Controlli Automatici, Elettronica, Azionamenti Elettrici, Elettronica Industriale, Meccanica Applicata alle Macchine, Macchine Automatiche, Sistemi Operativi

Laurea Triennale (L-8)

110/110 cum Laude, GPA 28.29/30

Modellazione ed attuazione di un sistema di alimentazione vibrante per macchine

#### CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

PRIMA LINGUA

**ITALIANA**

ALTRE LINGUE

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

#### **INGLESE**

Eccellente

Eccellente

Eccellente

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

#### **FRANCESE**

Elementare

Elementare

Elementare

#### CAPACITÀ E COMPETENZE RELAZIONALI

Capacità di adattamento in nuovi contesti.

Capacità di problem solving.

Motivazione e tenacia a perseguire i propri obiettivi.

Resistenza allo stress.

Capacità a lavorare in team.

Creatività e proattività

Attenzione ai dettagli.

Flessibilità



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA

DIPARTIMENTO  
DI INGEGNERIA  
DELL'ENERGIA ELETTRICA  
E DELL'INFORMAZIONE  
"GUGLIELMO MARCONI"

CAPACITÀ E COMPETENZE  
ORGANIZZATIVE

Capacità di problem solving.  
Resistenza allo stress.  
Creatività e proattività.  
Leadership.  
Pianificazione ed organizzazione.  
Multitasking.  
Intelligenza emotiva.

CAPACITÀ E COMPETENZE  
TECNICHE

LINGUAGGI DI PROGRAMMAZIONE  
*Conoscenza avanzata:* Python, ROS 2, Matlab/Simulink (with  
Toolboxes), C/C++, Latex, Microsoft Office Suite.

*Conoscenza intermedia:* Docker, Bash, Git, PLC

*Conoscenza base:* C#, Java

PATENTE O PATENTI

Patente A1 B

ULTERIORI INFORMAZIONI

Allego curriculum scientifico

Data

25/02/2025

Firma

*In conformità al Decreto Legislativo italiano n. 196 del 30/06/2003, autorizzo il destinatario di questo documento all'uso e al trattamento dei miei dati personali ai fini della selezione e del reclutamento del personale e confermo di essere informato dei miei diritti in accordo all'art. 7 del suddetto decreto.*

# Lorenzo PICHIERRI

## PERSONAL DETAILS

---

AFFILIATION: Department of Electrical, Electronic and Information Engineering  
“G. Marconi”, Alma Mater Studiorum Università di Bologna, Viale  
del Risorgimento 2, 40136, Bologna, Italy  
EMAIL: lorenzo.pichierri@unibo.it  
DATE OF BIRTH: November 4, 1996

## CURRENT POSITION

---

1 NOV 2021 – current | Postdoctoral Researcher  
Department of Electrical, Electronic and Information Engineering  
“G. Marconi”, Alma Mater Studiorum Università di Bologna, Italy  
*Topic:* Developing collaborative SLAM and path planning algorithms  
for multi-robot autonomous navigation. Designing ROS 2-based  
decision-making algorithms for autonomous mobile robot (AMR)  
fleet management.

## EDUCATION

---

21 MARCH 2025 | Ph.D in BIOMEDICAL, ELECTRICAL AND SYSTEMS ENGINEERING,  
Alma Mater Studiorum Università di Bologna, Italy  
*Advisor:* G. Notarstefano  
*Thesis:* Distributed Optimization Strategies and Toolboxes for Coop-  
erative Multi-Robot Systems.

7 OCT 2021 | Master degree in AUTOMATION ENGINEERING (LM-25), Alma Mater  
Studiorum Università di Bologna, Italy  
110/110 cum laude, GPA: 28.94/30.0  
*Advisor:* G. Notarstefano  
*Thesis:* Maneuver regulation and bearing formation control of drone  
swarms for lightning systems.

26 JUL 2018 | Bachelor degree in AUTOMATION ENGINEERING (L-8), Alma Mater  
Studiorum Università di Bologna, Italy  
110/110 cum laude, GPA: 28.29/30.0  
*Advisor:* N. Sancisi  
*Thesis:* Design and control of a vibrating feeding system for automatic  
machines.

## POSITIONS HELD

---

17 MAR 2024 – 15 AUG 2024 | Visiting Ph.D. Scholar  
Department of Engineering Cybernetics, Norwegian University of  
Science and Technology (NTNU), Norway  
*Advisors:* Prof. G. Notarstefano, Prof. D. Varagnolo  
*Topic:* Multi-agent Optimization for Cooperative Marine Robotics

1 OCT 2018 – 30 SEP 2019 | PLC Software Developer  
*Company:* IMA Active, Ozzano dell’Emilia (IT)

1 JAN 2018 – 30 JUN 2018 | Graduation Internship  
*Company:* Marchesini Group, Pianoro (IT)

## RESEARCH PROJECTS PARTICIPATION

---

NOV 2023 – current | AlmaValue: scouting of Alma Mater’s search results and support for market enhancement. University of Bologna internal funding for candidate spinoff projects. Supported by Next Generation EU.  
*Project:* DiscreetAI  
*Principal Investigator:* G. Notarstefano  
*Position:* Member of the development team (4 people)

NOV 2023 – current | PRIN 2022 – Next Generation EU  
*Project:* ECODREAM  
*Project Coordinator:* L. Glielmo, Università del Sannio  
*Position:* Ph.D. Student, member of the University of Bologna group

NOV 2022 – current | Italy–Brasil cooperation project funded by the Italian Ministry of Foreign Affairs and International Cooperation  
*Project:* Distributed Optimization for Cooperative Machine Learning in Complex Networks  
*Principal Investigator:* G. Notarstefano  
*Position:* Ph.D. Student

## TALKS

---

JUN 2023 | I attended the Intern. Conference on Robotics and Automation (ICRA 2023) in London (UK) and presented the paper “A Distributed Online Optimization Strategy for Cooperative Robotic Surveillance”.

AUG 2024 | I attended the Intern. Conference on Automation Science and Engineering (CASE 2024) in Bari (IT) and presented the paper “Distributed Feedback Optimization for Multi-Robot Target Encirclement and Patrolling”.

## WORKSHOP ORGANIZATION

---

15 MARCH 2024 | Cooperative Autonomous Mobile Robots in Research and Industry  
*Venue:* European Robotics Forum (ERF), Rimini (IT)  
*Co-organizers:* L. Sforini, A. Testa, G. Notarstefano

19 JULY 2024 | Aerial Swarm Tools and Applications  
*Venue:* Robotics: Science and Systems (RSS), Delft (NL)  
*Co-organizers:* A. Testa, G. Notarstefano, K. McGuire, W. Hönig, M. F. Cortizas, R. Perez Segui

## AWARDS

---

SEP 2018 | Total merit-based exemption from Alma Mater Studiorum Università di Bologna.

Total exemption from enrolment fees if students obtained the first cycle degree during 2017/18 a.y. at the University of Bologna, by 31 July 2018, within their course's established time period and with a degree mark of no less than 110/110

## TEACHING

---

A.Y. 2024/2025 A.Y. 2023/2024 A.Y. 2022/2023 A.Y. 2021/2022	Teaching assistant for “Distributed Autonomous Systems - M”, 30h, Master Degree in Automation Engineering, Alma Mater Studiorum Università di Bologna, held by prof. G. NOTARSTEFANO.
A.Y. 2024/2025 A.Y. 2023/2024 A.Y. 2022/2023	Teaching assistant for “Automation and Industrial Processes - M”, 20h, Master Degree in Management Engineering, Alma Mater Studiorum Università di Bologna, held by prof. I. NOTARNICOLA.

## MENTORING EXPERIENCE AND STUDENT SERVICE

---

2021 – current	Co-supervision of the master theses in Automation Engineering at University of Bologna: R. Innamorati (2025) A. Maugeri (2024) A. Pacusse (collab. with Sacmi, 2024), A. Pasi (2024), L. Innocenti Uccini (collab. with NTNU, Norway, 2024), S. Di Gregorio (2024), M. Pizzuto (2024), G. Loisi (2024), A. Drudi (2024), A. Rosetti (2023), R. Brumali (2023), N. Hassanabady (2023), A. Draghetti (collab. with Calzoni, 2022), F. Iadarola (collab. with NTNU, Norway, 2022).
2021 – current	Co-supervision of the bachelor theses in Computer Engineering at University of Bologna: A. Massetti (2024), M. Cito (2024), M. Merlonghi (2024), M. Fazio (2024), A. Orciari (2024), M. Urbano (2024), P. Focaccia (2024), A. Frisari (2024), A. Mancuso (2024), L. Domeniconi (2023), L. Venerandi (2022), F. Faccioli (2022).
2021 – current	Co-supervision of the bachelor theses in Automation Engineering at University of Bologna: D. Corroppoli (2022).

## SOFTWARE PROFICIENCY

---

Advanced: | Python, ROS 2, C/C++, Latex, Microsoft Office Suite.

Intermediate: | Docker, Unity, Bash, Matlab/Simulink (with Toolboxes), Git, PLC

Basic: | C#, Java

## PROJECTS

---

SEP 2022	CrazyChoir: Flying Swarms of Crazyflie Quadrotors in ROS 2. Design and development of a set of functionalities to simulate and run experiments on teams of cooperating Crazyflie nano-quadrotors. Github repository: <a href="https://github.com/OPT4SMART/crazychoir">https://github.com/OPT4SMART/crazychoir</a>
JUN 2021	Autonomous Mobile Robotics for CoViD-19 Sanitization.

	Development of an Autonomous Mobile Robotics system to sanitize environments from CoViD-19 virus. Design and implementation of ROS 2 programming stack for autonomous navigation and mapping, and trajectory tracking.
JUN 2021	Industrial Manipulator programming. Design and implementation of state-of-the-art techniques to control the Puma 560 Industrial Manipulator. Design of optimal trajectories for surface polishing.
APR 2021	Formation Control for Multi-robot Choreography. Design and implementation of formation control techniques to control a swarm of quadrotors to achieve desired shapes.
JAN 2021	Logic Control and Product Design for a Chocolate Packaging Machine. Design and logic control of a packaging machine for the production of new packaging of the Four-layer Cremino FIAT. Collaboration with Coesia Group and Majani 1796.
NOV 2020	Logic Control and Product Design for a FFP3 Mask Production Line. Design and Implementation of logic control systems for a state-of-the-art production line dedicated to manufacturing FFP3 masks. Collaboration with GVS.

## CERTIFICATES

---

NOV 2022	Professional Engineer License Grade: 57/60 Alma Mater Studiorum Università di Bologna Bologna, Italy.
JUN 2019	IELTS Exam Grade: 7.5/9 British Council Milan, Italy.

## JOURNAL PUBLICATIONS

---

- [J1] L. Pichierri, A. Testa, G. Notarstefano “CrazyChoir: Flying Swarms of Crazyflie Quadrotors in ROS 2”, *IEEE Robotics on Automation Letters* vol. 8, no. 8, pp. 4713-4720, Aug. 2023, DOI: 10.1109/LRA.2023.3286814

## CONFERENCE PROCEEDINGS

---

- [C1] L. Pichierri, G. Carnevale, L. Sforini, A. Testa, G. Notarstefano “A Distributed Online Optimization Strategy for Cooperative Robotic Surveillance”, in *IEEE International Conference on Robotics and Automation*, (London, UK), 2023, pp. 5537-5543, DOI: 10.1109/ICRA48891.2023.10160700
- [C2] L. Pichierri, G. Carnevale, G. Notarstefano “Distributed Feedback Optimization for Multi-Robot Target Encirclement and Patrolling”, in *IEEE International Conference on Automation Science and Engineering*, (Bari, IT), 2024. To be published.

## POSTERS

---

- [P1] L. Pichierri, A. Testa, G. Notarstefano “CrazyChoir: A ROS 2 Toolbox for Simulations and Experiments on Swarms of Cooperating Crazyflies”, at *The Role of Robotics Simulators for Unmanned Aerial Vehicles*, Workshop IEEE ICRA 2023, London (UK).
- [P2] L. Pichierri, L. Sforini, A. Testa, G. Notarstefano “Containerized Toolboxes for Cooperative Mobile Robotics in Research and Industry”, at *Cooperative Autonomous Mobile Robots in Research and Industry*, Workshop ERF 2024, Rimini (IT).
- [P3] L. Pichierri, L. Sforini, A. Testa, G. Notarstefano “A Unity - ROS 2 Simulator for Fleet Management in Smart Warehouses”, at *Cooperative Autonomous Mobile Robots in Research and Industry*, Workshop ERF 2024, Rimini (IT).

## PREPRINTS AND IN PREPARATION

---

- [A1] L. Pichierri, G. Carnevale, L. Sforini, G. Notarstefano “Multi-Robot Target Monitoring and Encirclement via Triggered Distributed Feedback Optimization”, 2024. Submitted for journal publication.
- [A2] L. Pichierri, A. Testa, G. Notarstefano “VirTooS: A ChoiRbot – Unity Virtualization Toolkit for AMR Fleet Management in Smart Warehouses”, 2024. In preparation.
- [A3] L. Pichierri, S. A. Hoff, D. Varagnolo, G. Notarstefano “Underwater Cooperative Surveillance via Distributed Aggregative Optimization”, 2024. In preparation.

*In compliance with the Italian Legislative Decree no. 196 dated 30/06/2003, I hereby authorize the recipient of this document to use and process my personal details for the purpose of recruiting and selecting staff and I confirm to be informed of my rights in accordance to art. 7 of the above mentioned decree.*

Bologna,  
February 25, 2025

Lorenzo Pichierri

