

# Edoardo Alati

---

## Assegnista di Ricerca e Dottorando

### Competenze

- Sviluppo di Algoritmi di Machine Learning e Deep Learning
- Sviluppo di Algoritmi per la Visione Computazionale
- Coordinamento di piccoli gruppi di ricerca.
- Attività di supporto e tutoraggio in attività di formazione universitaria.

### Esperienza

#### Università di Roma La Sapienza / Dottorando

Novembre 2018 - PRESENTE, Roma, Italia

Titolo della Tesi di Dottorato: "METHODOLOGIES TO GENERATE AND TRAIN ALGORITHMS AND NEURAL NETWORKS IN A VIRTUALIZED REAL ENVIRONMENT"

#### Università di Roma La Sapienza / Assegnista di Ricerca

Febbraio 2019 - PRESENTE, Roma, Italia

Attività di ricerca all'interno del progetto europeo Second Hands per la progettazione e lo sviluppo dei componenti di Reasoning e Knowledge Acquisition from Images all'interno di una collaborazione tra molteplici laboratori situati in diverse parti d'Europa (Germania, Inghilterra e Svizzera).

### Istruzione

#### Internation Computer Vision Summer School / Scuola di Dottorato

Luglio 2019, Scicli, Italia

#### 2nd International Summer School on Deep Learning 2018/ Scuola di Dottorato

Luglio 2018, Genova, Italia

**Università di Roma La Sapienza/ Laurea Magistrale in Artificial Intelligence and Robotics Engeeniring**

Gennaio 2017 - Ottobre 2018, Roma, Italia

Voto di Laurea 110/110

**Università di Roma La Sapienza/ Percorso di Eccellenza presso il Dipartimento di Informatica, Automatica e Gestionale**

Marzo 2018 - Settembre 2018, Roma, Italia

**Università di Roma La Sapienza/ Laurea Triennale in Ingegneria Informatica ed Automatica**

Ottobre 2013 - Dicembre 2016, Roma, Italia

---

## Lingue

**Inglese:** livello avanzato

---

---

## Pubblicazioni

"Help by Predicting What to Do", E Alati, L Mauro, V Ntouskos, F Pirri, 2019 IEEE International Conference on Image Processing (ICIP), 1930-1934

"Deep execution monitor for robot assistive tasks", L Mauro, E Alati, M Sanzari, V Ntouskos, G Massimiani, F Pirri, Proceedings of the European Conference on Computer Vision (ECCV)

"Visual search and recognition for robot task execution and monitoring", V Ntouskos, M Sanzari, E Alati, L Freda, F Pirri, Applications of Intelligent Systems 310, 94-109

"Anticipating Next Goal for Robot Plan Prediction", E Alati, L Mauro, V Ntouskos, F Pirri, Proceedings of SAI Intelligent Systems Conference, 792-809