

**FORMATO EUROPEO
PER IL CURRICULUM
VITAE**



INFORMAZIONI PERSONALI

Nome

FERRARELLI, PAOLA

ESPERIENZA LAVORATIVA

- 2019-2023
- Ministero dell'Istruzione e del Merito
 - settore pubblico
 - Docente
 - materia fisica

- 2016-2019
- Ministero dell'Università e della Ricerca
 - settore pubblico
 - dottoranda
- settore robotica educativa

Docenza presso l'Istituto Liceo Scientifico Statale Aristotele, Roma.

Responsabile dei progetti "Corso di Robotica" e "Summer Camp di Robotica" presso Liceo Scientifico Statale Aristotele, Roma.

Attività di tutoraggio presso la Fondazione I Lincei per la scuola:

06/02/2023 presso la sede del Polo di Roma -l'Accademia Nazionale dei Lincei

- Corso "A scuola di coding con i robot educativi (C5)"

10/02/2023 presso l'Università di Bari

- Corso "A scuola di coding con i robot educativi (C5)"

27-28/02/2023 presso la sede del Polo di Roma - Accademia Nazionale dei Lincei

- Corso "Costruzione e programmazione di robot mobili per competizioni studentesche (C6)":

Dottorato di ricerca in Ingegneria Informatica presso l'Università di Roma "La Sapienza" (XXXII ciclo).

2018-2019

- 1st ITAL-IA Convegno Nazionale CINI sull'Intelligenza Artificiale presso Roma (18-19/3/2019): presentazione dei seguenti articoli: "Imparare la matematica con il robot DOC" e "Robot educativi per l'apprendimento della fisica Newtoniana".
- NAO Challenge: giuria della Finale Nazionale della NAO Challenge presso Zagarolo (Roma, 12-13/04/2019)

- 1st SoftRobotics AcaDay presso SoftRobotics Parigi (FRANCIA, 17/04/2019).

Autrice/coautrice delle seguenti pubblicazioni scientifiche:

- Titolo: Improving students' concepts about Newtonian mechanics using mobile robots Tipologia: capitolo di libro, titolo del libro: Robotics in Education, edito da: Springer International Publishing, ISSN/ISBN 978-3-319-97085-1, anno pubblicazione 2019, da pag 113 a pag 124
- Titolo: Learning Newtonian Physics through Programming Robot Experiments, Tipologia: articolo su rivista, Titolo della rivista: International Journal of Artificial Intelligence in Education (IJAIED).

Organizzatrice/Collaboratrice delle seguenti attività di robotica educativa, rivolte a studenti e docenti delle scuole secondarie di secondo grado:

- progetto di Alternanza Scuola Lavoro Lab2go-Informatica e Robotica

2018/2019 presso il DIAG, Università di Roma La Sapienza;

- RomeCup2019, contest NonniBot, presso l'Università degli studi Roma Tre;
- RoboCup@HomeEducation presso ICTP di Trieste.
- Seminario di Robotica Educativa per docenti della scuola primaria e secondaria, presso Bari (17/12/2018 e 24-25/01/2019).

2017-2018

- 3rd Conferenza Robot 2017, presso Siviglia (SPAGNA): presentazione articolo "Methodology and results on teaching Maths using mobile robots".
- 9th Conferenza Robotics in Education 2018, presso MALTA: presentazione articolo "Improving students' concepts about Newtonian mechanics using mobile robots"

Autrice/coautrice delle seguenti pubblicazioni scientifiche:

- Titolo: Methodology and results on teaching Maths using mobile robots. Tipologia: capitolo di libro, titolo del libro: ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference - Volume 1, edito da: Springer International Publishing , ISSN/ISBN 978-3-319-70832-4, anno pubblicazione 2017, da pag 394 a pag 406

Organizzatrice/Collaboratrice delle seguenti attività di robotica educativa rivolte a studenti delle scuole secondarie di secondo grado:

- progetto di Alternanza Scuola Lavoro 2017/2018 (Diag);
- progetto NonniBot;
- progetto Lab2go-Robotica;
- RoboCup@HomeEducation, contest NonniBot, nell'ambito della RomeCup2018;
- Workshop di Robotica Educativa (Trento) nell'ambito della RoboCup Junior 2018;
- RoboCup Junior European Open First Edition (Montesilvano(PE))

2016-2017

- 8th Conferenza Robotics in Education 2017, presso Sofia (Bulgaria): presentazione articolo "Design of robot teaching assistants through multi-modal human-robot interactions"

Autrice/coautrice delle seguenti pubblicazioni scientifiche:

- Titolo: Design of robot teaching assistants through multi-modal human-robot interactions. Tipologia: capitolo di libro, titolo del libro: Robotics in Education - Latest Results and Developments , edito da: Springer International Publishing , ISSN/ISBN 978-3-319-62874-5, anno pubblicazione 2017, da pag 274 a pag 286

Esami universitari sostenuti: HRI, HCI, Fondamenti I, Psicologia dell'educazione, Autonomous Mobile robot (MOOC)

Organizzatrice/Collaboratrice delle seguenti attività di robotica educativa rivolte a studenti delle scuole secondarie di secondo grado:

- First RoboCup@HomeEducation Workshop (Roma) nell'ambito della RomeCup2017;
- workshop nell'ambito della RoboCup Junior Italian Open First Edition (Montesilvano(PE));
- Alternanza Scuola Lavoro 2016/2017 (Diag)
- Progetto "A scuola di coding con Sapientino" realizzato in collaborazione con Clementoni S.p.A.

- 2012-2015
- Ministero dell'Istruzione e del Merito
 - settore pubblico
 - Docente
 - materia fisica

Docenza presso l'Istituto

- I.I.S Via Copernico, Pomezia (a.s. 2012-2013, 2013-2014) ,
- B.Pascal di Roma (a.s. 2014-2015),
- Largo Brodolini di Pomezia (a.s. 2015-2016).

- 1998-2011
- IBM Italia
 - settore privato
 - staff engineer
- Team Leader

2005-2011

Staff Engineer. Team Leader del prodotto/fixpacks Configuration Manager 4.2.3. Team Leader del team di analisi delle APAR: evoluzione e statistica delle SW APAR. Lavoro nel team di verifica del prodotto IBM Smart Cloud Provisioning

2004

Staff Engineer. Team Leader del prodotto Configuration Manager 4.2.2. Lavoro nel team di verifica del prodotto TLM 2.1.

2003

Staff Engineer. Team Leader delle release CM for ATM and Configuration Manager 4.2.1: responsabile di pianifica, disegno e della strategia di test dei prodotti. Tivoli Process Development Model (TPDM) practitioner per l'IBM Tivoli Lab.

1998-2002

Software Engineer presso il Rome Tivoli Lab. Responsabile delle relazioni con il team remote di GVT. Lavoro nel team di verifica sui prodotti Configuration Manager 4.2. Responsabile della pianificazione delle attività relative al rilascio di fixpack del prodotto Software Distribution. Lavoro nel team di verifica sui prodotti Tivoli Software Distribution 4.2, in particolare sull'integrazione col prodotto Inventory 4.2. Responsabile di test plan, test design, verification and weekly status dei prodotti/patches Inventory 3.6.2, Twister II. Lavoro nel team di verifica sui prodotti Tivoli Software Distribution 4.0 and 4.1. Responsabile del test verification dei prodotti/patches Tivoli Software Distribution e Inventory 3.6.1, e del progetto Twister II project.

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- 2020
- Università degli Studi di Roma La Sapienza
 - Robotica educativa
 - PhD
- 1998
- Università degli Studi di Roma Tor Vergata
 - Fisica
- Diploma di Laurea

Conseguimento del titolo di Dottoranda di Ricerca in Ingegneria Informatica (PhD)

Titolo della tesi: "Teaching Newtonian Physics in high school with a robot-based method: design, implementation and evaluation"

Conseguimento del diploma di Laurea in Fisica, voto: "110/110"

Titolo della tesi: "Wizard/Pamela Experiment: analysis of the magnetic spectrometer and optimization of the data transmission system"

**CAPACITÀ E COMPETENZE
PERSONALI**

MADRELINGUA

italiano

ALTRE LINGUA

inglese

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

buono

buono

buono

**CAPACITÀ E COMPETENZE
RELAZIONALI**

Capacità e competenze relazionali acquisite lavorando in team e in ambiente multiculturale sia come docente a scuola che come dottoranda all'Università e infine come software engineer presso il Rome Tivoli Lab di IBM Italia

**CAPACITÀ E COMPETENZE
ORGANIZZATIVE**

Coordinamento e amministrazione di persone e progetti in qualità di docente responsabile del progetto extrascolastico "Corso di Robotica", di dottoranda responsabile del progetto Lab2go-Informatica e Robotica e di Team Leader dei prodotti software presso IBM Tivoli Italia.

**CAPACITÀ E COMPETENZE
TECNICHE**

Capacità e competenze tecniche con computer e software acquisite presso l'Università degli studi di Roma La Sapienza e IBM Italia, in qualità di dottoranda e di staff engineer rispettivamente.

ULTERIORI INFORMAZIONI

Autrice/coautrice delle seguenti pubblicazioni scientifiche:

- [11573/1541191](#) - 2021 - Learning Newtonian Physics through Programming Robot Experiments (01a Articolo in rivista)
FERRARELLI, PAOLA; IOCCHI, LUCA
- [11573/1366237](#) - 2020 - Teaching Newtonian Physics in high school with a robot-based method: design, implementation and evaluation (07a Tesi di Dottorato)
FERRARELLI, PAOLA
- [11573/1145353](#) - 2019 - Improving Students' Concepts About Newtonian Mechanics Using Mobile Robots (04b Atto di convegno in volume)
FERRARELLI, PAOLA; VILLA, WILSON; ATTOLINI, MARGHERITA; CESARENI, MARIA DONATA; MICALE, FEDERICA; SANSONE, NADIA; PANTALEONE, LUIS CLAUDIO; IOCCHI, LUCA
- [11573/1074688](#) - 2018 - Design of robot teaching assistants through multi-modal human-robot interactions (04b Atto di convegno in volume)
FERRARELLI, PAOLA; LAZARO GRANON, MARIA TERESA; IOCCHI, LUCA
- [11573/1074699](#) - 2018 - Methodology and Results on Teaching Maths Using Mobile Robots (04b Atto di convegno in volume)
FERRARELLI, PAOLA; IOCCHI, LUCA

Certificazioni:

- "Foundation Certificate in IT Service Management" (IBM Italia).

Corsi:

- ROSITA porta lo spazio e la robotica sui banchi di scuola (ASI/DIAG)
- Incontri di Fisica (Laboratori Nazionali di Frascati dell'Istituto Nazionale di Fisica Nucleare)
- Leadership in a Project Environment (IBM Italia)
- ITIL foundation for IT Project Management (IBM Italia)
- Top Talent Development (IBM Italia)
- Teaming- Minimaster for Managers (IBM Italia)

Award:

- IBM Bravo! for personal dedication on CM for ATM product (IBM Italia)
- Software Distribution: for passion and complete dedication to the success of Diablo program (IBM Italia)
- Software Distribution and Inventory 3.6.1: for personal dedication and professionalism in conducting and supporting the verification activities (IBM Italia)