

## CURRICULUM VITAE - LUCREZIA GRASSI

### DATI ANAGRAFICI

Nome e cognome: Lucrezia Grassi

Data di nascita: 13/11/1996

Nazionalità: Italiana

ORCID: [0000-0001-6363-3962](https://orcid.org/0000-0001-6363-3962)

Sito web istituzionale: <https://rubrica.unige.it/personale/UUFFWF9g>

### POSIZIONE ATTUALE

- **Novembre 2025 – presente:** Ricercatrice a tempo determinato (RTD-A) nel settore scientifico-disciplinare ING-INF/05 presso il DIBRIS, Università degli Studi di Genova

### INCARICHI PRECEDENTI

- **Novembre 2023 – ottobre 2025:** Assegnista di ricerca nel settore scientifico-disciplinare ING-INF/05 presso il DIBRIS, Università degli Studi di Genova

### TITOLI DI STUDIO

- **2020 – 2023:** Dottorato di Ricerca in *Bioingegneria e Robotica*, curriculum Robotics and Autonomous Systems, Università degli Studi di Genova, DIBRIS.  
Supervisore: Prof. Antonio Sgorbissa  
Tesi: “A Cloud System for Diversity-Aware, Situated, Multi-Party Autonomous Interaction Between Humans and Robots”  
Descrizione: Il mio progetto di dottorato aveva l’obiettivo di sviluppare *CAIR* (Culture-Aware AI and Robotics), un sistema cloud per l’interazione autonoma tra robot sociali e gruppi di persone, adattabile alle caratteristiche individuali. Il sistema integra modelli generativi, gestione del dialogo basata su ontologie e strategie di controllo dell’interazione multi-utente.
- **2018 – 2020:** Laurea Magistrale in *Robotics Engineering*, Università degli Studi di Genova, DIBRIS.  
Votazione: 110/110 e lode  
Supervisore: Prof. Antonio Sgorbissa  
Tesi: “A Knowledge-Based Conversation System for Robots and Smart Assistants”
- **2015 – 2018:** Laurea Triennale in *Ingegneria Informatica*, Università degli Studi di Genova, DIBRIS.  
Supervisore: Prof. Alessio Merlo

Votazione: 110/110 e lode

Tesi: Applicazione Android “UniPlanner” per la gestione della carriera universitaria

## ATTIVITÀ DIDATTICA

### Incarichi di insegnamento

- **2024 – 2025:** Docente del corso “Progettazione e Sviluppo per il Web” (ING-INF/05, 2 CFU), 16 ore, Corso di Laurea Triennale in Ingegneria Informatica, Università degli Studi di Genova.
- **2023 – 2024:** Assistenza alla didattica per il corso di “*Mobile Programming*” (ING-INF/05, 6 CFU), 20 ore, Corso di Laurea Triennale in Ingegneria Informatica, Università degli Studi di Genova
- **2023 – 2024:** Assistenza alla didattica per il corso di “*Experimental Robotics Laboratory*” (ING-INF/05, 4 CFU), 20 ore, Corso di Laurea Magistrale in Robotics Engineering, Università degli Studi di Genova
- **2023 – 2024:** Assistenza alla didattica per il corso di “*Fondamenti di Informatica*” (ING-INF/05, 9 CFU), 20 ore, Corso di Laurea Triennale in Ingegneria Informatica, Università degli Studi di Genova
- **2022 – 2023:** Assistenza alla didattica per il corso di “*Fondamenti di Informatica*” (ING-INF/05, 9 CFU), 40 ore, Corso di Laurea Triennale in Ingegneria Informatica, Università degli Studi di Genova
- **2021 – 2022:** Assistenza alla didattica per il corso di “*Informatica per gli Umanisti*” (ING-INF/05, 9 CFU), 12 ore, Corso di Laurea Triennale in Lettere, Università degli Studi di Genova
- **2021 – 2022:** Assistenza alla didattica per il corso di “*Biomedical Robotics*” (ING-INF/06, 4 CFU), 20 ore, Corso di Laurea Magistrale in Robotics Engineering, Università degli Studi di Genova
- **2021 – 2022:** Assistenza alla didattica per il corso di “*Ambient Intelligence*” (ING-INF/05, 4 CFU), 20 ore, Corso di Laurea Magistrale in Robotics Engineering, Università degli Studi di Genova

### Attività di tutoraggio

- **2025:** Co-docenza del corso “*Hands on Robots: Group Projects – The Easy Way to Program Social Robots*” nell’ambito della CROSSROADS Doctorate Summer School, svoltasi a Genova nel mese di luglio (9 ore complessive).
- **2023:** Attività di supporto agli studenti del master Erasmus Mundus JEMARO durante la robotic challenge organizzata a Genova nel mese di luglio, nell’ambito dei JEMARO Days.
- **2022:** Facilitatrice del MOOC internazionale “*Transcultural Robots in Health and Social Care*”, rivolto a studenti e professionisti dei settori sanitario e sociale,

nell'ambito del progetto Erasmus+ IENE10, a seguito della partecipazione al seminario di formazione intensiva "MOOC Facilitator Training" (3 giorni) presso la Middlesex University.

### **Incarichi di supervisione di tesi**

- **2025 – presente:** Co-relatrice di tesi magistrale in Robotics Engineering di Marco Meschini
- **2025 – presente:** Co-relatrice di tesi magistrale in Robotics Engineering di Amirmohammad Saberi
- **2024 – presente:** Co-relatrice di tesi magistrale in Robotics Engineering di Akshita Kadambathil
- **2024:** Co-relatrice di tesi magistrale in Robotics Engineering di Giulia Berettieri
- **2023:** Co-relatrice di tesi magistrale in Robotics Engineering di Zhouyang Hong
- **2022 – 2023:** Co-relatrice tesi magistrale in Ingegneria Biomedica di Danilo Canepa

### **Supervisione di progetti di dottorato**

- **2024 – presente:** Co-supervisione scientifica del progetto di dottorato di Giulia Berettieri (XL ciclo, Dottorato in Bioingegneria e Robotica, Università degli Studi di Genova)

### **Altri incarichi di insegnamento**

- **2024 (aprile–maggio):** Contratto di lavoro autonomo per l'erogazione di percorsi di orientamento e formazione per il potenziamento delle competenze STEM, digitali e di innovazione curricolari, nell'ambito del progetto "*Capacity building: liberare l'immaginario in ambito STEM e multilinguismo*", per un totale di 20 ore presso l'Istituto Comprensivo Centro Storico, Genova

### **ATTIVITA' DI FORMAZIONE E DI RICERCA**

- **Novembre 2023 – presente:** Assegnista di ricerca nel settore scientifico-disciplinare ING-INF/05 presso il DIBRIS, Università degli Studi di Genova, nell'ambito del progetto RAISE – Spoke 2.  
Descrizione: L'attività di ricerca, dal titolo "*Un sistema Cloud per interazione robotica verbale e non-verbale consapevole delle diversità con gruppi di persone*", è incentrata sullo sviluppo di sistemi cloud per la robotica sociale, con particolare attenzione all'interazione autonoma e personalizzata tra robot e persone, in contesti sanitari, pubblici e domestici.
- **2021 – presente:** *Reviewer* per riviste e conferenze internazionali tra cui: International Journal of Social Robotics, Intelligent Service Robotics, Interaction

Studies, IEEE Robotics and Automation Letters (RA-L), IEEE RO-MAN, ICRA, ICSR, UR, Humanoids.

- **2025:** Corso di formazione teorica per piloti UAS – Categoria Open (A2), della durata di 6 ore. Certificato A2 rilasciato dall’Autorità Aeronautica Civile dei Paesi Bassi (NL CAA), con validità fino al 28/01/2030.
- **2024:** Corso di formazione teorica per piloti UAS – Categoria Open (A1/A3), della durata di 2 ore. Certificato A1/A3 rilasciato dalla Direzione dell’Aviazione Civile del Lussemburgo (LUX CAA), con validità fino al 11/10/2029.

## INCARICHI EDITORIALI

- **2025 – presente:** Associate Editor, *Intelligent Service Robotics* (Springer Nature), rivista internazionale peer-reviewed.

## ATTIVITA’ PROGETTUALE

- **2024 – presente:** *DHEAL-COM (Digital Health Solutions) – PNC*  
Sviluppo e personalizzazione del software *CAIR* per il robot NAO in ambiente domestico, con adattamento dell’ontologia e delle strategie conversazionali in base al ruolo del robot e al profilo cognitivo degli utenti con MCI (Mild Cognitive Impairment).
- **2023 – presente:** *Fit4MedRob (Fit for Medical Robotics) – PNC*  
Sviluppo e adattamento del comportamento del robot Pepper attraverso la piattaforma *CAIR*, con differenziazione delle ontologie e dei contenuti in funzione dei due contesti applicativi (clinico ospedaliero e domiciliare) e delle finalità terapeutiche (prevenzione del delirium e contrasto dell’apatia).
- **2023 – presente:** *RAISE (Robotics and AI for Socio-economic Empowerment) – PNRR*
  - **Spoke 2:** Progettazione e implementazione, tramite l’utilizzo del software *CAIR*, dei comportamenti del robot NAO per interazioni personalizzate con persone con disabilità motorie, con adattamento dell’ontologia e dei contenuti conversazionali al contesto clinico e riabilitativo.
  - **Spoke 4:** Sviluppo, tramite l’utilizzo del software *CAIR*, del comportamento interattivo e dei contenuti informativi dei robot Pepper e AlterEgo–costruito dall’Istituto Italiano di Tecnologia (IIT)–per l’interazione autonoma con il pubblico in contesti turistici e divulgativi, con personalizzazione in base al luogo (porto, acquario) e all’utenza.

## COORDINAMENTO TECNICO E PARTECIPAZIONE A GRUPPI DI RICERCA

### Attività di coordinamento tecnico

- **2024 – presente:** *SOLARIS* (Solar Operational Lifecycle and Asset Reliability Intelligency System) – *Horizon Europe*  
 Coordinamento tecnico delle attività di ricerca dell'Università degli Studi di Genova nel WP3, Task 3.3: volo autonomo di droni per l'ispezione automatizzata di impianti fotovoltaici, nell'ambito del progetto Europeo SOLARIS.
- **2024 – presente:** *DHEAL-COM* (*Digital Health Solutions*) – *PNC*  
 Coordinamento tecnico delle attività di ricerca in collaborazione con IRCCS Istituto nazionale ricovero e cura anziani (INRCA) di Ancona (Task 5.2), relative all'utilizzo del robot NAO in ambiente domestico per l'interazione autonoma con persone over 65 con diagnosi di Mild Cognitive Impairment (MCI), nell'ambito di sperimentazioni condotte presso la sede di Ancona.
- **2023 – presente:** *Fit4MedRob* (*Fit for Medical Robotics*) – *PNC*  
 Coordinamento tecnico delle attività di ricerca nell'ambito della Missione 2, Attività 6, con particolare focus sullo sviluppo e il testing di software cloud per il controllo del robot umanoide Pepper. Il progetto prevede due trial clinici:
  - **Trial 1:** Sperimentazioni presso i reparti di Geriatria e Ortogeriatria dell'Ospedale Policlinico San Martino di Genova, finalizzate alla prevenzione del delirium negli anziani ospedalizzati (approvate dal Ministero della Salute);
  - **Trial 2:** Sperimentazioni in ambiente domestico a Modena e Reggio Emilia, rivolte a persone affette da apatia.
- **2023 – presente:** *RAISE* (*Robotics and AI for Socio-economic Empowerment*) – *PNRR*
  - **Spoke 2:** Coordinamento della sperimentazione del robot NAO presso l'Ospedale Santa Corona di Pietra Ligure, rivolta a persone paraplegiche e tetraplegiche. La sperimentazione prevede una fase ospedaliera seguita da una fase domiciliare di due settimane, in cui il robot interagisce autonomamente con i pazienti dimessi.
  - **Spoke 4:** Coordinamento delle attività con i robot Pepper e AlterEgo –costruito dall'Istituto Italiano di Tecnologia (IIT)–presso la Stazione Marittima di Genova per l'accoglienza dei crocieristi e la promozione di questionari tramite QR code. Sperimentazione anche presso l'Acquario di Genova, dove il robot ha fornito informazioni e stimolato l'interazione con i visitatori, in confronto alla segnaletica tradizionale.

#### **Attività di supporto tecnico-scientifico**

- **2025:** Supporto tecnico-scientifico per l'installazione e l'utilizzo del software CAIR con robot Pepper, presso IRCCS Ospedale Policlinico San Martino di Genova, nell'ambito del progetto *Fit4MedRob*.

- **2025:** Docenza di tre sessioni formative online (3 ore ciascuna) sull'installazione e l'utilizzo del software CAIR con robot NAO, nell'ambito del progetto *DHEAL-COM*, presso Ancona.
- **2025:** Supporto tecnico-scientifico online per l'installazione e l'utilizzo del software CAIR con robot NAO, presso le sedi di Modena e Reggio Emilia, nell'ambito del progetto *Fit4MedRob*.

### **Appartenenza a società scientifiche**

- **2025 – presente:** Membro IAS (Intelligent Autonomous Systems) Society
- **2023 – presente:** Membro IEEE
- **2020 – presente:** Socio I-RIM

### **PROPRIETÀ INTELLETTUALE**

- **2024:**  
Titolo: CAIR (Culture-Aware AI and Robotics) Cloud V3.0  
Numero di registrazione: D000022363  
Data di deposito: 29/07/2024 – Registrato presso la SIAE (Società Italiana degli Autori ed Editori)
- **2024:**  
Titolo: CAIR (Culture-Aware AI and Robotics) Cloud V2.0  
Numero di registrazione: D000021721  
Data di deposito: 13/03/2024 – Registrato presso la SIAE (Società Italiana degli Autori ed Editori)
- **2023:**  
Titolo: CAIR (Culture-Aware AI and Robotics) Cloud  
Numero di registrazione: D000018738  
Data di deposito: 21/03/2023 – Registrato presso la SIAE (Società Italiana degli Autori ed Editori)

### **RELAZIONI TENUTE A CONGRESSI E CONVEGNI**

- **2025:** Presentazione del paper “*Social Robots Nudging in Cruise Terminals: A Large-Scale Field Study*” presso Italian Conference on Robotics and Intelligent Machines (I-RIM 3D 2025), Roma, Italia.
- **2025:** Presentazione del paper “*Phase-2 Clinical Trial of a Diversity-Aware Social Robot for Delirium Prevention and Reduction in Hospitalized Older Adults*” presso International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-19), Genova, Italia.

- **2024:** Presentazione del paper “*Moderating Group Conversation Dynamics with Social Robots*” al Workshop GROUND presso Robotics: Science and Systems (RSS 2024), Delft, Olanda.
- **2024:** Presentazione del paper “*An Ontology-Driven System for Diversity-Aware Human-Robot Interaction Using LLMs*” presso Italian Conference on Robotics and Intelligent Machines (I-RIM 3D 2024), Roma, Italia
- **2023:** Presentazione del paper “*Diversity-Aware Verbal Interaction Between a Robot and People with Spinal Cord Injury*” presso IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2023), Busan, Korea.
- **2023:** Presentazione del paper “*Diversity-Aware Multi-Party Cloud Services for Human-Robot Interaction*” presso Italian Conference on Robotics and Intelligent Machines (I-RIM 3D 2023), Roma, Italia.
- **2022:** Presentazione del paper “*Multiparty Verbal Interaction Between Humans and Artificial Agents*” al Workshop AIRO 2022 presso International Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence (AIxIA), Udine, Italia.
- **2021:** Presentazione del paper “*Cloud Services for Autonomous Interaction with Social Robots and Artificial Agents*” presso Italian Conference on Robotics and Intelligent Machines (I-RIM 3D 2021), Roma, Italia.
- **2021:** Presentazione del paper “*Cloud Services for Social Robots and Artificial Agents*” al Workshop AIRO 2021 presso International Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence (AIxIA), online
- **2020:** Presentazione del paper “*A Knowledge-Based Conversation System for Robots and Smart Assistants*” presso Italian Conference on Robotics and Intelligent Machines (I-RIM 3D 2020), online.
- **2020:** Presentazione del paper “*Knowledge-Driven Conversation for Social Robots: Exploring Crowdsourcing Mechanisms for Improving the System Capabilities*” al Workshop AIRO 2020 presso International Conference of the Italian Association for Artificial Intelligence (AIxIA), online

### **Relazioni su invito a eventi divulgativi**

- **2025:** Presentazione delle attività svolte nel Task 2.2 – Social Robots for Interaction with Groups of Individuals dello Spoke 4 del progetto RAISE, durante il workshop annuale “*Risultati e prospettive di un ecosistema per l’innovazione portuale*” (Genova).
- **2025:** Partecipazione a Robot Valley 2025 (Genova), con un intervento nella sessione “*RAISE Next Generation*”, dedicato al mio percorso di ricerca e al contributo al progetto RAISE.
- **2025:** Intervento presso l’Unità Spinale dell’Ospedale Santa Corona di Pietra Ligure, in occasione della Giornata Nazionale della Persona con Lesione al Midollo Spinale,

per presentare la mia attività di ricerca e gli esperimenti svolti con il robot NAO presso l'ospedale, nonché i successivi esperimenti in ambiente domestico.

- **2024:** Presentazione della mia attività di ricerca al Festival della Scienza (Genova).
- **2024:** Intervento al Festival delle Conoscenze (Novi Ligure, Alessandria) sulla mia attività di ricerca.
- **2024:** Partecipazione al Festival di Bioetica (Santa Margherita Ligure, Genova), con una discussione sull'etica dell'intelligenza artificiale.
- **2023:** Intervento su intelligenza artificiale e robotica a *Il Tempo della Salute*, evento organizzato dal Corriere della Sera (Milano).
- **2023:** Talk "*L'alba dei robot sociali*" al Festival della Dignità Umana (Borgomanero, Novara).

## PREMI E RICONOSCIMENTI

- **2025:** Winner of the *@HOME Hackathon Competition* at the *ICSR+AI 2025 conference* (Naples), within the RICE team.
- **2025:** *Best Student Paper Award Finalist*, IAS-19, Genoa.  
Per il paper: Berettieri, G., Bixio, A.A., Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2025). "Why Are You Upset? A Framework for Dynamic Behavior Management in Child-Robot Interactions"
- **2024:** *Best Paper Award*, IEEE RO-MAN 2024, Los Angeles  
Per il paper: Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2024). "Enhancing LLM-Based Human-Robot Interaction with Nuances for Diversity Awareness"
- **2024:** *Best Poster Award*, GROUND Workshop @ RSS 2024, Delft.  
Per il paper: Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2024). "Moderating Group Conversation Dynamics with Social Robots"
- **2023:** *Best Pitch by a Female PhD Student*, I-RIM 3D 2023, Roma.  
Per il paper: Grassi, L., Canepa, D., Bellitto, A., Casadio, M., Massone, A., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2023). "Diversity-Aware Multi-Party Cloud Services for Human-Robot Interaction"
- **2015–2019:** Inclusa tra i migliori 5 studenti del DIBRIS, Università degli Studi di Genova.

## TRASFERIMENTO TECNOLOGICO

### Partecipazione a fiere ed eventi di divulgazione

- **2025:** *@HOME Hackathon, Napoli (ICSR+AI 2025)* – Partecipazione alla competizione internazionale con il team RICE.
- **2025:** *Robot Valley*, Genova – Presentazione e dimostrazione di tecnologie robotiche sviluppate nell'ambito della ricerca, con interazioni dal vivo con il pubblico.

- **2024:** *Festival della Scienza*, Genova – Presenza allo stand per la presentazione dell'attività di ricerca e la realizzazione di dimostrazioni interattive con robot sociali.
- **2024:** *Maker Faire Rome – The European Edition*, Roma – Divulgazione scientifica e demo con robot sociali presso lo stand del progetto.
- **2024:** *Robot Valley*, Genova – Presentazione dell'attività di ricerca e dimostrazioni con robot sociali rivolte al pubblico generale.
- **2023:** *Festival della Scienza*, Genova – Dimostrazioni pubbliche con robot sociali e spiegazione delle tecnologie sviluppate.
- **2023:** *Maker Faire Rome – The European Edition*, Roma – Presentazione delle attività di ricerca e dimostrazione dell'interazione uomo-robot presso lo stand del laboratorio.
- **2022:** *NAO Challenge 2022*, Genova – Membro della giuria nella competizione nazionale di robotica educativa, con incarico di valutazione dei progetti presentati.

### **Copertura mediatica**

- **2025:** Intervista presso l'*Acquario di Genova* sul ruolo del robot sociale Pepper nell'ambito del progetto RAISE – Spoke 4
- **2025:** Articolo su *La Repubblica* sull'avvio della sperimentazione con il robot Pepper presso l'Ospedale San Martino di Genova
- **2025:** Ospite del podcast *Digital Dialogs* di Reply (Spotify) per la presentazione dell'attività di ricerca
- **2024:** Intervista realizzata da *ACOS* in occasione della Conferenza Stampa del Festival delle Conoscenze, sull'intelligenza artificiale e le sue applicazioni
- **2024:** Intervista su *TG2 Storie* sull'attività di ricerca con il robot Pepper in diversi contesti applicativi
- **2024:** Articoli su *Il Secolo XIX* e *Corriere della Sera* riguardanti le sperimentazioni cliniche in programma con il robot Pepper presso l'Ospedale San Martino di Genova nei reparti di geriatria e ortogeriatrics
- **2023:** Intervista su *Corriere TV – Il Tempo della Salute* su chatbot, intelligenza artificiale e modelli generativi
- **2023:** Articolo su *Corriere della Sera* sugli esperimenti condotti presso l'Ospedale Santa Corona di Pietra Ligure
- **2023:** Intervista su *Forbes* per i contributi alla ricerca in intelligenza artificiale e robotica
- **2023:** Intervista su *TG2 Storie* sugli esperimenti svolti presso la scuola Parini-Merello di Genova con il robot Pepper
- **2023:** Articoli sulla ricerca presso la scuola Parini-Merello pubblicati su: *Il Secolo XIX*, *La Tecnica della Scuola*, *La Nazione*, *Orizzonte Scuola*, *ANSA*
- **2023:** Video-intervista su *GoodMorning Genova* sulla robotica sociale e il suo impatto nella società

- **2022:** Servizi televisivi sulle attività di ricerca presso l’Ospedale Santa Corona di Pietra Ligure trasmessi su: *TGR Leonardo Nazionale, TGR Buone Notizie, TG3 Regionale*
- **2022:** Articoli sull’utilizzo del robot NAO presso l’Ospedale Santa Corona pubblicati su *Il Secolo XIX* e *Savona News*

## **PUBBLICAZIONI SCIENTIFICHE**

### **Riviste**

- J1.** Grassi, L., Novaresio, A., Vitali, G., Cariola, M., Tei, A., Catalano, M. G., Minoia, A., Sgorbissa, A. (2025). *Let Me Entertain (and Nudge) You: A Real-World Study with Social Robots in a Maritime Terminal*. In *International Journal of Social Robotics* (submitted).
- J2.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2025). *Moderating Multi-Party Conversations with Social Robots: Design and Evaluation of Control Policies*. In *Interaction Studies* (accepted).
- J3.** Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2025). *Strategies for Controlling the Conversation Dynamics in Multi-Party Human-Robot Interaction*. In *International Journal of Social Robotics*.
- J4.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2023). *Sustainable Cloud Services for Verbal Interaction with Embodied Agents*. In *Intelligent Service Robotics*.
- J5.** Grassi, L., Ciranni, M., Baglietto, P., Recchiuto, C.T., Maresca, M., Sgorbissa, A. (2023). *Emergency Management Through Information Crowdsourcing*. In *Information Processing & Management*.
- J6.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2022). *Knowledge-Grounded Dialogue Flow Management for Social Robots and Conversational Agents*. In *International Journal of Social Robotics*.
- J7.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2022). *Knowledge Triggering, Extraction, and Storage via Human-Robot Verbal Interaction*. In *Robotics and Autonomous Systems*.

### **Conferenze**

- C1.** Grassi, L., Novaresio, A., Vitali, G., Cariola, M., Tei, A., Catalano, M., Minoia, A., Sgorbissa, A. (2025). *Social Robots Nudging in Cruise Terminals: A Large-Scale Field Study*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2025)*.

- C2.** Berettieri, G., Bixio, A. A., Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2025). *Enhancing Social Robots' Understanding: Predicate Grounding with Large Language Models*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2025)*.
- C3.** Moriconi, M., Rocca, G., Grassi, L., Mottola, G., Paolucci, M., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2025). *What is the Optimal Path for a Drone Exploring a PV Plant?* In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2025)*.
- C4.** Corrao, F., Casadio, M., Grassi, L., Nardelli, A., Sgorbissa, A., Recchiuto, C.T. (2025). *Participatory Design of Socially Assistive Robots for Alzheimer's Care*. In *14<sup>th</sup> Forum of Italian Ambient Assisted Living (ForItAAL 2025)*.
- C5.** Grassi, L., Ottaviani, S., Recchiuto, C. T., Monacelli, F., Nencioni, A., & Sgorbissa, A. (2025). *Phase-2 Clinical Trial of a Diversity-Aware Social Robot for Delirium Prevention and Reduction in Hospitalized Older Adults*. In *International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-19)*.
- C6.** Berettieri, G., Bixio, A.A., Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2025). *Why Are You Upset? A Framework for Dynamic Behavior Management in Child-Robot Interactions*. In *International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-19)*.
- C7.** Berettieri, G., Bixio, A. A., Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2024). *A Novel Approach for Behavior Management and Real-Time Adaptation during Child-Robot Interaction*. In *Workshop on Advanced AI Methods and Interfaces for Human-Centered Assistive and Rehabilitation (AixIA F4MR WS 2024)*.
- C8.** Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2024). *An Ontology-Driven System for Diversity-Aware Human-Robot Interaction Using LLMs*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2024)*.
- C9.** Berettieri, G., Bixio, A. A., Grassi, L., Sgorbissa, A. (2024). *ABA-Inspired Robotic Behavior Management Using PDDL in Educational Settings*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2024)*.
- C10.** Berettieri, G., Bixio, A. A., Grassi, L., Sgorbissa, A. (2024). *Behavior Analysis-Driven Framework for Adaptive Child-Robot Educational Interactions*. In *40th IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA@40)*.
- C11.** Berettieri, G., Bixio, A. A., Grassi, L., Sgorbissa, A. (2024). *Adaptive Child-Robot Interaction: Enhancing Educational Outcomes through Applied Behavior Analysis and Real-Time Replanning*. In *The 8th Workshop on Behavior Adaptation, Interaction and Learning for Assistive Robotics (BAILAR, RO-MAN 2024)*.

- C12.** Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2024). *Enhancing LLM-Based Human-Robot Interaction with Nuances for Diversity Awareness*. In *IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2024)*.
- C13.** Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2024). *Moderating Group Conversation Dynamics with Social Robots*. In *Robotics: Science and Systems – GROUND (RSS 2024)*.
- C14.** Grassi, L., Hong, Z., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2024). *Grounding Conversational Robots on Vision Through Dense Captioning and Large Language Models*. In *IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (ICRA 2024)*.
- C15.** Grassi, L., Canepa, D., Bellitto, A., Casadio, M., Massone, A., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2023). “*Diversity-Aware Multi-Party Cloud Services for Human-Robot Interaction*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2023)*.
- C16.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2023). *Robot-Induced Group Conversation Dynamics: A Model to Balance Participation and Unify Communities*. In: *IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2023)*.
- C17.** Grassi, L., Canepa, D., Bellitto, A., Casadio, M., Massone, A., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2023). *Diversity-Aware Verbal Interaction Between a Robot and People with Spinal Cord Injury*. In: *International Conference on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2023)*.
- C18.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2022). *Multiparty Verbal Interaction Between Humans and Artificial Agents*. In *AIxIA Workshop on Artificial Intelligence for Human-Robot Interaction (AIxIA AIRO 2022)*.
- C19.** Bongiovanni, A., De Luca, A., Gava, L., Grassi, L., Lagomarsino, M., Lapolla, M., Marino, A., Roncagliolo, P., Macciò, S., Carfi, A., Mastrogiovanni, F. (2022). *Gestural and Touchscreen Interaction for Human-Robot Collaboration: A Comparative Study*. In *International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-17)*.
- C20.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2021). *Cloud Services for Autonomous Interaction with Social Robots and Artificial Agents*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2021)*.
- C21.** Ciranni, M., Grassi, L., Baglietto, P., Maresca, M., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2021). *MEUS: A Framework for Management of Emergencies Through Ubiquitous*

*Sensing*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2021)*.

- C22.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2021). *Cloud Services for Social Robots and Artificial Agents*. In *AIxIA Workshop on Artificial Intelligence for Human-Robot Interaction (AIxIA AIRO 2021)*.
- C23.** Battistuzzi, L., Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2021). *Towards Ethics Training in Disaster Robotics: Design and Usability Testing of a Text-Based Simulation*. In *IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR 2021)*.
- C24.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2020). *A Knowledge-Based Conversation System for Robots and Smart Assistants*. In *Italian Institute of Robotics and Intelligent Machines Conference (I-RIM 3D 2020)*.
- C25.** Grassi, L., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2020). *Knowledge-Driven Conversation for Social Robots: Exploring Crowdsourcing Mechanisms for Improving the System Capabilities*. In *AIxIA Workshop on Artificial Intelligence for Human-Robot Interaction (AIxIA AIRO 2020)*.
- C26.** Gava, L., Grassi, L., Lagomarsino, M., Recchiuto, C.T., Sgorbissa, A. (2020). *Physical Embodiment of Conversational Social Robots*. In *IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2020)*.
- C27.** Recchiuto, C.T., Gava, L., Grassi, L., Grillo, A., Lagomarsino, M., Lanza, D., Liu, Z., Papadopoulos, C., Papadopoulos, I., Scalmato, A., Sgorbissa, A. (2020). *Cloud Services for Culture Aware Conversation: Socially Assistive Robots and Virtual Assistants*. In *IEEE International Conference on Ubiquitous Robots (UR 2020)*.

### **Capitoli di libro**

- B1.** Grassi, L., Recchiuto, C. T., Sgorbissa, A. (2021). *Knowledge-Driven Conversation for Social Robots: Exploring Crowdsourcing Mechanisms for Improving the System Capabilities*. In *Lecture Notes in Computer Science* (Vol. 12414 LNAI, pp. 249-259). Springer.

### **Tesi di dottorato**

- T1.** Grassi, L. (2024). *A Cloud System for Diversity-Aware, Situated, Multi-Party Autonomous Interaction Between Humans and Robots*. Tesi di dottorato, Università degli Studi di Genova.

## INDICATORI BIBLIOMETRICI

### Scopus

- Numero pubblicazioni: 19
- Numero citazioni (escluse autocitazioni): 98
- h-index: 7
- Data ultimo aggiornamento: 29/10/2025

### Google Scholar

- Numero pubblicazioni: 27
- Numero citazioni: 152
- h-index: 7
- i10-index (numero di pubblicazioni con  $\geq 10$  citazioni): 6
- Data ultimo aggiornamento: 29/10/2025

## DICHIARAZIONE

Dichiaro che le informazioni contenute nel presente curriculum vitae corrispondono a verità, ai sensi degli artt. 46 e 47 del D.P.R. 28 dicembre 2000, n. 445.

Autorizzo inoltre il trattamento dei dati personali ai sensi del Regolamento UE 2016/679 (GDPR).

Data: 29/10/2025

Firma:

