

Andrea Bonarini (Milano, 1957). Laurea in Ingegneria Elettronica (Sezione Calcolatori) (1984), Dottorato di Ricerca (1989), Politecnico di Milano. Master in Programmazione Neurolinguistica (1993), IIPNL.

E' professore di prima fascia presso il Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria del Politecnico di Milano. E' membro del Progetto di Intelligenza Artificiale e Robotica del Politecnico di Milano dal 1984. Coordina dal 1990 il Laboratorio di Intelligenza Artificiale e Robotica, presso il quale ha seguito piu' di 150 tesi di laurea, diverse tesi ERASMUS, tesi dell'Alta Scuola Politecnica e 14 tesi di dottorato che hanno portato, tra l'altro, allo sviluppo di diversi robot autonomi mobili per applicazioni di servizio, di intrattenimento, didattiche e spaziali. E' stato nominato Fellow dell'Alta Scuola Politecnica nel 2012. E' tra i fondatori dell'Associazione Italiana per l'Intelligenza Artificiale (AI*IA) e dell'Italian Regional Interest Group del Neural Network Council dell'IEEE. E' stato dal 2008 al 2010 Chair dell'Italian Chapter dell'IEEE Computational Intelligence Society. E' stato dal 2003 al 2006 Coordinatore Nazionale del Gruppo di Lavoro Robotica dell'AI*IA. E' titolare dei corsi "Informatica", "Artificial Intelligence", "Soft Computing", e "Design and Robotics" presso il Politecnico di Milano. Ha tenuto corsi di dottorato al Politecnico di Milano su "Uncertainty", "Fuzzy Logic", "Soft Computing" e "Designing Interaction". Ha seguito piu' di 150 tesi di Laurea, alcune tesi ERASMUS, dell'Alta Scuola Politecnica, e 14 tesi di dottorato nei settori dell'Intelligenza Artificiale, dell'Apprendimento Automatico e della Robotica. Ha partecipato per anni (1997-2010) all'iniziativa Robocup (<http://www.robocup.org>), anche con compiti di organizzazione strategica (membro dell'executive committee dal 2002 al 2010). Ha partecipato e coordinato numerosi progetti nazionali e internazionali, finanziati da EU, CNR, MURST, ASI e aziende pubbliche e private.

I suoi interessi di ricerca si sono focalizzati sull'interazione uomo-robot (in particolare giochi robotici, robot di servizio, e robot per persone con disabilita'), ma continuano a includere anche interpretazione dati intelligente, sviluppo di robot autonomi, affective computing, apprendimento per rinforzo e sistemi fuzzy. Ha pubblicato piu' di 150 articoli in riviste internazionali, libri e atti di congressi internazionali.

Andrea Bonarini (Milano, 1957). Laurea (Master) in Electronics Engineering (Computer Engineering area), 1984. PhD in Information Technology in 1989 from Politecnico di Milano. Master in Neuro-Linguistic Programming in 1993, from IIPNL.

Full professor at Politecnico di Milano, Department of Electronics, Information and Bioengineering. Since 1984 he is member of the Politecnico di Milano Artificial Intelligence and Robotics Project, and since 1990 coordinator of the AI and Robotics Laboratory (AIRLab - <http://airlab.deib.polimi.it>). He has been nominated Fellow of the Alta Scuola Politecnica (<http://www.asp-poli.it>) in 2012. He is among the founders of the Italian Association for Artificial Intelligence (AI*IA) and the Italian Regional Interest Group of the IEEE Neural Network Council, now Italian Chapter of the IEEE Computational Intelligence Society (Chair from 2008 to 2010). He has been from 2003 to 2006 coordinator of the Working Group on Robotics of the AI*IA. He participated from 1997 to 2010 to the Robocup initiative (<http://www.robocup.org> - member of the Executive Committee from 2002 to 2010). He is currently in charge of "Informatics", "Artificial Intelligence", "Soft Computing", and "Design and Robotics" courses at the Politecnico di Milano. He has given and gives courses about "Uncertainty", "Fuzzy Logic", "Soft Computing" and "Designing Interaction" within the PhD program of Politecnico. He has tutored more than 150 Laurea (Master) Theses, some ERASMUS Theses, Alta Scuola Politecnica theses, and 14 PhD Theses in the AI, Machine Learning, and Robotics fields. He has participated and leaded several EU, national, and industrial projects. Since 1989, he has realized with his collaborators and students more than 40 autonomous robots. His research interests are focusing on human-robot interaction (in particular robogames, service robots, and robots for people with disability), but still include Intelligent Data Interpretation, Autonomous Robotic Agents, Affective Computing, Reinforcement Learning, and Fuzzy Systems. He has published more than 150 peer-reviewed papers on international journals, books, and proceedings of international congresses.