

DOMENICO DANIELE BLOISI

Curriculum dell'Attività Scientifica e Didattica

Informazioni Generali

Nome	Domenico Daniele Bloisi
Data di nascita	06/01/1982
Luogo di nascita	Salerno (SA)
Cittadinanza	Italiana
Indirizzo di residenza	Contrada Santa Maria 130/a - 85044 Lauria (PZ)
Telefono cellulare	328 9757203
PEC	domenicodaniele.bloisi@pec.it
E-mail	domenico.bloisi@gmail.com
Sito web	https://dbloisi.github.io/
Lingue parlate	Italiano, inglese

Educazione e Formazione

Abilitazione Scientifica Nazionale (ASN)	2018	MIUR	Abilitazione alla professione di professore universitario di seconda fascia - Settore concorsuale 09/H1 - valida dal 26/07/2018 al 26/07/2024
Visiting professor	2013	GRASP Lab, University of Pennsylvania, Philadelphia, USA	Ospite del gruppo di ricerca del Prof. Daniel Lee
Dottorato di Ricerca	2010	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale "Antonio Ruberti" Università degli studi di Roma "La Sapienza"	Dottorato di ricerca in Ingegneria Informatica Titolo della tesi: "Visual tracking and data fusion for automatic video surveillance"
Visiting scholar	2008	Digital Imaging Research Centre (DIRC), Kingston University, London (UK)	Supervisore Prof. Paolo Remagnino
Summer school	2007	Vision Video and Graphics (VVG) – EPSRC Summer School	Department of Computer Science University of Bath UK
Abilitazione professionale	2006	Università degli studi di Roma "La Sapienza"	Abilitazione alla professione di Ingegnere dell'informazione "senior"
Laurea specialistica	2006	Università degli studi di Roma "La Sapienza"	Laurea specialistica in ingegneria informatica voto: 110/110 e lode
Laurea triennale	2004	Università degli studi di Roma "La Sapienza"	Laurea triennale in ingegneria informatica voto: 110/110

Esperienze di Lavoro

Accademia

Dic. 2018	oggi	Dipartimento di Matematica, Informatica ed Economia (DiMIE) Università della Basilicata	Ricercatore a tempo determinato RTD-B, art. 24 comma 3 lett. b L. 240/2010
Feb. 2017	Nov. 2018	Dipartimento di Informatica Università di Verona	Ricercatore a tempo determinato RTD-A, art. 24 comma 3 lett. a L. 240/2010
Gen. 2016	Dic. 2016	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Assegnista di ricerca
2012	2015	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Ricercatore a tempo determinato RTD-A, art.1 comma 14 L. 230/05
2009	2010	Dipartimento di Informatica Università di Verona	Assegnista di ricerca

Altre esperienze

2010	2012	CINI – Consorzio Interuniversitario Nazionale per l'Informatica	Borsa di studio
2008	2009	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Collaborazione coordinata e continuativa
2007	2008	Archimedes Logica S.r.l.	Collaborazione coordinata e continuativa
2006	2007	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Collaborazione coordinata e continuativa

Attività Didattica

2019	Dipartimento di Matematica, Informatica ed Economia Università della Basilicata	Corso: Sistemi informativi Ruolo: titolare (6 CFU)
2018	Dipartimento di Informatica Università di Verona	Corso: Laboratorio Ciberfisico Ruolo: docente (3 CFU) Studenti: 35
2017	Dipartimento di Informatica Università di Verona	Corso: Robotica Ruolo: docente 3 CFU Studenti: 30
2017	Presidenza del Consiglio dei Ministri e CINI – Consorzio Interuniversitario Nazionale per l'Informatica - “Scuola per il percorso formativo in materia di Cyber Threat”	Lezione: “Le immagini Costruzione, uso, steganografia, riconoscimento” Studenti: 25

2016	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Seminario nell'ambito del Corso di dottorato Great Ideas in ICT Titolo: “Computer Vision in Sports” Studenti: 20
2015	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Seminario nell'ambito del corso Human-Robot Interaction Laurea in Artificial Intelligence and Robotics Titolo: “Vision Perception for HRI” Studenti: 30
2014	Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Seminario nell'ambito del Corso di dottorato Great Ideas in ICT Titolo: “Face detection using a boosted cascade of simple features” Studenti: 20
2014	Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Corso: Laboratorio di Informatica Laurea in Ingegneria Clinica Ruolo: titolare (6 CFU) Studenti: 160
2013	Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Corso: Laboratorio di Informatica Laurea in Ingegneria Clinica Ruolo: titolare (6 CFU) Studenti: 160
2012	Facoltà di Ingegneria dell'Informazione, Informatica e Statistica Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Corso: Fondamenti di Informatica Laurea in Ingegneria delle Comunicazioni e Laurea in Ingegneria Elettronica Ruolo: Professore a contratto (6 CFU) Studenti: 150
2012	Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Corso: Programmazione e Metodi Numerici Laurea in Ingegneria Aerospaziale Ruolo: Professore a contratto (5 CFU) Studenti: 180
2011	Facoltà di Ingegneria dell'Informazione, Informatica e Statistica Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Corso: Fondamenti di Informatica Laurea in Ingegneria delle Comunicazioni e Laurea in Ingegneria Elettronica Ruolo: Professore a contratto (6 CFU) Studenti: 150
2011	Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Corso: Programmazione e Metodi Numerici 5 CFU Laurea in Ingegneria Aerospaziale Ruolo: tutor Studenti: 180
2007	Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale Università degli studi di Roma “La Sapienza”	Corso: Fondamenti di Informatica 10 CFU Laurea in Ingegneria Clinica

Ruolo: tutor
Studenti: 160

Premi e riconoscimenti

- 2018 Best paper award nominee per il paper “Deep Learning Waterline Detection for Low-cost Autonomous Boats” alla 15th International Conference on Intelligent Autonomous Systems IAS-15, Baden-Baden (Germania) Giugno 2018
- 2012 Terzo posto al concorso “Giuseppe e Carina D’Auria” - Reti di sensori wireless per la telemedicina (WiMed)
- 2006 Premio per la migliore tesi di laurea in ingegneria informatica per l’A.A. 2004-2005 Università degli studi di Roma “La Sapienza”
- 2006 Pubblicazione della tesi di laurea specialistica nella banca dati nazionale delle migliori tesi di laurea www.pubblitesi.it

Finanziamenti

2017	FFABR 2017	Fondo per il finanziamento delle attività base di ricerca	3000 €
2016	Intelligent sport monitoring with automatic extraction of player statistics	Finanziamento per la ricerca di Ateneo per Progetti di Avvio alla ricerca, Sapienza Università di Roma	2000 €
2013	Object recognition through RGBD data	Bando TEE Erasmus Mundus Staff Mobility	2500 €
2008	Fusion of heterogeneous sensor data	Bando MOBY.D.I.K. “Percorsi individuali di mobilità geografica in contesti accademici” Regione Basilicata	12000 €
2007	Automatic maritime video surveillance	Borsa per tirocini scientifici formativi Regione Lazio	4200 €

Attività di Ricerca

L'attività di ricerca di Domenico Bloisi riguarda diversi campi dell'Intelligenza Artificiale e della Robotica, con particolare riferimento alla coordinazione multi-robot, alla percezione visuale e alla fusione di informazione provenienti da fonti eterogenee.

I risultati della sua ricerca sono stati pubblicati in prestigiosi International Journals (IEEE T-ITS, CVIU, PRLetters, MVAPP, RAS). I codici sorgente e i data set collegati ai suoi lavori sono pubblicamente disponibili in rete. L'ing. Bloisi collabora con ricercatori di Roma, Londra, Verona, e Philadelphia (USA).

Al momento, l'ing. Bloisi è coinvolto nel progetto Europeo INTCATCH (H2020 - controllo della qualità delle acque con barche robot) ed è il team manager dell'SPQR robot soccer team che ha partecipato alla Robocup 2018 nella categoria Standard Platform League, ottenendo l'ingresso nelle 12 migliori squadre del mondo. E' stato coinvolto nei progetti Europei Flourish (H2020 - agricoltura robotica di precisione), Coaches (Chist-ERA - robot sociali per centri commerciali) e SAMURAI (video sorveglianza per infrastrutture pubbliche critiche).

L'ing. Bloisi svolge, inoltre, ricerca nel campo della prevenzione del melanoma tramite l'analisi automatica di immagini mediche, in collaborazione con l'equipe scientifica dell'Istituto Dermatologico dell'Immacolata (IDI-IRCCS).

Durante gli anni del dottorato, la sua attività scientifica ha riguardato lo sviluppo di tecniche innovative per il rilevamento e il tracciamento di oggetti in sequenze di immagini, sia con telecamera singola che con reti di telecamere. Oltre al processamento di immagini, l'ing. Bloisi si è occupato del problema di fondere informazioni provenienti da sensori eterogenei (telecamere + RFID, telecamere + radar, telecamere elettro ottiche + telecamere termiche) in scenari reali, sia indoor che outdoor.

Nel 2007 ha contribuito alla realizzazione del sistema di video sorveglianza intelligente ARGOS, attualmente in funzione nel comune di Venezia.

Produzione Scientifica

<u>Tipo di prodotto</u>	<u>numero</u>	<u>Database</u>
Article	11	SCOPUS
Conference Paper	24	SCOPUS
Chapter in books	3	SCOPUS
Total	38	SCOPUS
Citations	438	SCOPUS
H-index	10	SCOPUS
Total impact factor	16,826	WEB OF SCIENCE
Citazioni medie per prodotto	11,52	SCOPUS

Informazioni aggiornate al 06/11/2018

Research Projects

Domenico Bloisi è, o è stato, coinvolto nei seguenti progetti di ricerca:

<u>Titolo</u>	<u>Ruolo</u>	<u>Ente finanziatore</u>
IntCatch	Participant	EU Commission
ISMAEL	PI	Sapienza Università di Roma
Coaches	Participant	EU Commission
Flourish	Participant	EU Commission
Samurai	Participant	EU Commission

Domenico Bloisi collabora con il gruppo di Intelligenza Artificiale (Prof. Alessandro Farinelli) e con il laboratorio di Robotica ALTAIR (Prof. Paolo Fiorini) presso il Dipartimento di Informatica dell'Università di Verona ed è stato membro del laboratorio Ro.Co.Co presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale alla Sapienza Università di Roma (Prof. Daniele Nardi e Prof. Luca Iocchi). Ha partecipato alle competizioni RoboCup nel 2018, 2017 e 2016 in qualità di Team Manager (SPQR Team) e all'EUROC challenge come team coordinator (RomaUno team). È stato visiting researcher presso il GRASP Lab dell'University of Pennsylvania – USA (Prof. Daniel Lee) e visiting phd student presso il Digital Imaging Research Centre (DIRC) della Kingston University - London UK (Prof. Paolo Remagnino). Il dott. Bloisi è stato anche membro

del laboratorio VIPS presso il Dipartimento di Informatica dell'Università di Verona (Prof. Vittorio Murino).

Attività Accademica

Organizzazione di Conferenze ed Eventi	<p>2017 Organizzatore di Robot@Garda nell'ambito della VII edizione della euRobotics Week – Settimana Europea della Robotica presso il Comune di Garda (VR) con 250 partecipanti.</p> <p>2016 Organizzatore di Robots@DIAG nell'ambito della VI edizione della euRobotics Week – Settimana Europea della Robotica presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” con 200 partecipanti.</p> <p>2015 Organizzatore di Robots@DIAG nell'ambito della V edizione della euRobotics Week – Settimana Europea della Robotica presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “Antonio Ruberti” con 120 partecipanti.</p> <p>2014 Organizzatore e chair della Special Session on Active Robot Vision – WARV 2014 durante VISAPP 2014.</p> <p>2009 Session Chair durante VISAPP 2009.</p>	
Invited Talks	<p>2014 Workshop Experimenting in HRI for priming real world set-ups, innovations and products - HRI 2014, Titolo: Online Semantic Mapping through HRI</p> <p>2013 GRASP Special Seminar - University of Pennsylvania (USA), Titolo: Intelligent Surveillance Applications</p>	
Partecipazioni a Conferenze Internazionali	<p>RoboCup 2018, EGU 2018, Ecomondo 2017, GermanOpen 2017, ACIVS 2016, RoboCup 2016, FUSION 2015, ICTAI 2015, ACIVS 2015, SBMI 2015, VISAPP 2014 (special session organizer and chair), HRI 2014 Workshop “Experimenting in HRI for priming real world set-ups, innovations and products” (invited speaker), RoboCup 2013, WSCG 2013, SPME 2013, COMPIMAGE 2012, DHSS 2011, AVSS 2009, VISAPP 2009 (session chair), ICVS 2008, VISAPP 2007, Rescue Robotics Camp 2007, Rescue Robotics Camp 2006</p>	
Revisore per Riviste Internazionali	<p>Pattern Recognition, Expert Systems The Journal of Knowledge Engineering, Sensors, Neurocomputing, Computer Vision and Image Understanding, Information Fusion, Image and Vision Computing, IEEE Intelligent Systems, AI Communications, IEEE Transactions on Circuits and Systems for Video Technology, Pattern Recognition Letters</p>	
PC Membership		
2019	The 33rd AAI Conference on Artificial Intelligence AAI-19	PC Member
2018	The 27th International Joint Conference on Artificial Intelligence and the 23rd European Conference on Artificial Intelligence IJCAI-ECAI 2018	PC Member
2017	International Workshop on Traffic and Street Surveillance for Safety and Security T4S 2017	PC Member
2017	The 4th International Workshop on Artificial Intelligence and Robotics AIRO 2017	PC Member

2016	Scandinavian Conference on Image Analysis SCIA 2017	PC Member
2016	The 22nd European Conference on Artificial Intelligence ECAI 2016	PC Member

Creazione di Start-Up

Domenico Bloisi ha contribuito alla creazione della Startup Innovativa “Officine Ecotroniche” che è stata finanziata nell’ambito dell’iniziativa “Nuovi Fermenti” della Regione Basilicata.

I servizi di Officine Ecotroniche riguardano l’uso di tecniche di intelligenza artificiale per la video sorveglianza e la robotica educativa.

Elenco complete delle Pubblicazioni Scientifiche

1. L. Steccanella, **D. D. Bloisi**, J. Blum, and A. Farinelli. “Deep Learning Waterline Detection for Low-cost Autonomous Boats”, in Proc. of the 15th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems, 2018.
2. S. Pisa, E. PiuZZi, E. Pittella, P. Lombardo, N. Ustalli, W. Cao, **D. D. Bloisi**, D. Nardi, P. D'Atanasio, A. Zambotti. “Evaluating the radar cross section of the commercial IRIS drone for anti-drone passive radar source selection”, 22nd Int. Microwave and Radar Conference (MIKON), pp. 699-703, 2018.
3. S. Aldegheri, **D. D. Bloisi**, J. Blum, N. Bombieri, A. Farinelli. “Fast and Power-Efficient Embedded Software Implementation of Digital Image Stabilization for Low-Cost Autonomous Boats”, in Field and Service Robotics, p.p. 129-144, 2018.
4. A. Castellini, G. Beltrame, M. Bicego, **D. D. Bloisi**, J. Blum, M. Denitto, A. Farinelli. “Activity recognition for autonomous water drones based on unsupervised learning methods”, CEUR Workshop Proceedings, pp. 16-21, 2018.
5. **D. D. Bloisi**, A. Pennisi, L. Iocchi. "Parallel multi-modal background modeling", Pattern Recognition Letters, vol. 96, pp. 45-54, 2017.
6. F. Previtali, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, "A distributed approach for real-time multi-camera multiple object tracking", Machine Vision and Applications, vol. 28, issue 3–4, pp. 421–430, 2017.
7. **D. D. Bloisi**, F. Previtali, A. Pennisi, D. Nardi, M. Fiorini, "Enhancing Automatic Maritime Surveillance Systems With Visual Information", IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, vol. 18, no. 4, pp. 824-833, 2017.
8. D. Albani, A. Youssef, V. Suriani, D. Nardi, **D. D. Bloisi**. “A deep learning approach for object recognition with NAO soccer robots”, Lecture Notes in Computer Science, 9776 LNAI, pp. 392-403, 2017.
9. Pennisi, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi. "Online Real-time Crowd Behavior Detection in Video Sequences", In *Comput. Vis. Image Underst.*, Elsevier Science Inc., vol. 144, no. C, pp. 166-176, 2016.
10. G. Gemignani, D. Nardi, **D. D. Bloisi**, R. Capobianco, L. Iocchi, "Interactive Semantic Mapping: Experimental Evaluation", *Experimental Robotics: The 14th International Symposium on Experimental Robotics, Springer Tracts in Advanced Robotics*, vol. 109, pp. 339-355, 2016.
11. R. Capobianco, G. Gemignani, **D. D. Bloisi**, D. Nardi, L. Iocchi, "Automatic Extraction of Structural Representations of Environments", *Chapter in Intelligent Autonomous Systems 13*, Springer International Publishing, vol. 302, pp. 721-733, 2016.

12. Youssef, D. Albani, D. Nardi, **D. D. Bloisi**, "Fast Traffic Sign Recognition Using Color Segmentation and Deep Convolutional Networks", In 17th International Conference on Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems (ACIVS), pp. 205-216, 2016.
13. Pennisi, **D. D. Bloisi**, D. Nardi, A. R. Giampetruzzi, C. Mondino, A. Facchiano, "Skin lesion image segmentation using Delaunay Triangulation for melanoma detection", In Computerized Medical Imaging and Graphics, vol. 52, pp. 89-103, 2016.
14. G. Gemignani, R. Capobianco, E. Bastianelli, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, D. Nardi, "Living with Robots: Interactive Environmental Knowledge Acquisition", In *Robotics and Autonomous Systems*, 2016.
15. **D. D. Bloisi**, D. Nardi, F. Riccio, F. Trapani, "Context in Robotics and Information Fusion", *Chapter in Context-Enhanced Information Fusion: Boosting Real-World Performance with Domain Knowledge*, Springer International Publishing, pp. 675-699, 2016.
16. L. Snidaro, L. Vati, J. Garcia, E. D. Martí, A.-L. Joussetme, K. Bryan, **D. D. Bloisi**, D. Nardi, "A framework for dynamic context exploitation", In *18th International Conference on Information Fusion (FUSION 2015)*, pp. 1160-1167, 2015.
17. **D. D. Bloisi**, A. Grillo, A. Pennisi, L. Iocchi, C. Passaretti, "Multimodal Background Model Initialization", *Chapter in New Trends in Image Analysis and Processing ICIAP 2015 Workshops*, vol. 9281, pp. 485-492, 2015.
18. Potena, A. Pretto, **D. D. Bloisi**, D. Nardi, "Plane Extraction for Indoor Place Recognition", *Chapter in Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems*, vol. 9386, pp. 530-540, 2015.
19. Pennisi, F. Previtali, C. Gennari, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, F. Ficarola, A. Vitaletti, D. Nardi, "Multi-Robot Surveillance through a Distributed Sensor Network", *Chapter in Cooperative Robots and Sensor Networks*, vol. 604, pp. 77-98, 2015.
20. Pennisi, F. Previtali, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, "Real-Time Adaptive Background Modeling in Fast Changing Conditions", In *Advanced Video and Signal Based Surveillance (AVSS), 2015 12th IEEE International Conference on*, pp. 1-6, 2015.
21. Pennisi, **D. D. Bloisi**, D. Nardi, A. R. Giampetruzzi, C. Mondino, A. Facchiano, "Melanoma Detection Using Delaunay Triangulation", In *IEEE 27th International Conference on Tools with Artificial Intelligence*, pp. 791-798, 2015.
22. M. Fiorini, A. Capata, **D. D. Bloisi**, "On the Maritime Spatial Planning (MSP) to Enhance Safety and Security at Sea", In *International Conference of Advanced Intelligent Maritime Safety and Technology (AiMAST)*, pp. 318-328, 2015.
23. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, D. Nardi, M. Fiorini, "Integrated Visual Information for Maritime Surveillance", *Chapter in Clean Mobility and Intelligent Transport Systems, The Institution of Engineering and Technology (IET)*, pp. 237-264, 2015.
24. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, A. Pennisi, L. Tombolini, "ARGOS-Venice Boat Classification", In *Advanced Video and Signal Based Surveillance (AVSS), 2015 12th IEEE International Conference on*, pp. 1-6, 2015.
25. **D. D. Bloisi**, A. Pennisi, L. Iocchi, "Background modeling in the maritime domain", *Machine Vision and Applications*, vol. 25, no. 5, pp. 1257-1269, 2014.
26. R. Capobianco, G. Gemignani, D. Nardi, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, "Knowledge-Based Reasoning on Semantic Maps", In *Knowledge Representation and Reasoning in Robotics, AAAI Spring Symposium 2014*, 2014.

27. Pennisi, F. Previtali, F. Ficarola, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, A. Vitaletti, "Distributed Sensor Network for Multi-Robot Surveillance", *In Procedia Computer Science*, vol. 32, no. 0, pp. 1095-1100, 2014.
28. Pennisi, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, D. Nardi, "Ground Truth Acquisition of Humanoid Soccer Robot Behaviour", *Chapter in RoboCup 2013: Robot World Cup XVII*, vol. 8371, pp. 560-567, 2014.
29. **D. D. Bloisi**, A. Pennisi, L. Iocchi, "Background modeling in the maritime domain", *Machine Vision and Applications*, vol. 25, no. 5, pp. 1257-1269, 2014.
30. **D. D. Bloisi**, "Background Modeling and Foreground Detection for Maritime Video Surveillance", *Chapter in Handbook on Background Modeling and Foreground Detection for Video Surveillance: Traditional and Recent Approaches, Implementations, Benchmarking and Evaluation*, Chapman and Hall/CRC, pp. 14-1—14-22, 2014.
31. Bastianelli, **D. D. Bloisi**, R. Capobianco, F. Cossu, G. Gemignani, L. Iocchi, D. Nardi, "On-line Semantic Mapping", *In Proceedings of the 16th International Conference on Advanced Robotics*, pp. 1-6, 2013.
32. E. Bastianelli, **D. D. Bloisi**, R. Capobianco, G. Gemignani, L. Iocchi, D. Nardi, "Knowledge Representation for Robots through Human-Robot Interaction", *In Workshop on Knowledge Representation and Reasoning in Robotics at the International Conference on Logic Programming (ICLP), 2013*.
33. Pennisi, **D. D. Bloisi**, Claudio Gaz, Luca Iocchi, Daniele Nardi, "Novel Patterns and Methods for Zooming Camera Calibration", *In Journal of WSCG*, vol. 21, no. 1, pp. 59-67, 2013.
34. T. M. Bonanni, A. Pennisi, **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, D. Nardi, "Human-Robot Collaboration for Semantic Labeling of the Environment", *In Proceedings of the 3rd Workshop on Semantic Perception, Mapping and Exploration (SPME)*, pp. 1-6, 2013.
35. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, D. Nardi, M. Fiorini, G. Graziano, "Ground Traffic Surveillance System for Air Traffic Control", *In Proceedings of the 12th International Conference on Intelligent Transport Systems Telecommunications (ITST)*, pp. 160-164, 2012.
36. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, "Independent Multimodal Background Subtraction", *In Proceedings of the Third International Conference on Computational Modeling of Objects Presented in Images: Fundamentals, Methods and Applications*, Rome, Italy, pp. 39-44, 2012.
37. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, M. Fiorini, G. Graziano, "Camera Based Target Recognition for Maritime Awareness", *In Proceedings of the Fifteen International Conference on Information Fusion (FUSION)*, pp. 1982-1987, 2012.
38. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, M. Fiorini, G. Graziano, "Automatic Maritime Surveillance with Visual Target Detection", *In Proceedings of the International Defense and Homeland Security Simulation Workshop (DHSS)*, pp. 141-145, 2011.
39. M. Cristani, M. Farenzena, **D. D. Bloisi**, V. Murino, "Background Subtraction for Automated Multisensor Surveillance: A Comprehensive Review", *In EURASIP J. Adv. Sig. Proc.*, vol. 2010, pp. 1-24, 2010.
40. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, D. N. Monekosso, P. Remagnino, "A Novel Segmentation Method for Crowded Scenes", *In VISAPP09*, pp. 484-489, 2009.

41. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, "ARGOS - A Video Surveillance System for Boat Traffic Monitoring in Venice", *In International Journal of Pattern Recognition and Artificial Intelligence*, vol. 23, no. 7, pp. 1477-1502, 2009.
42. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, L. Marchetti, D. N. Monekosso, P. Remagnino, "An Adaptive Tracker for Assisted Living", *In IEEE Conf. on Advanced Video and Signal Based Surveillance*, pp. 164-169, 2009.
43. L. Bazzani, **D. D. Bloisi**, V. Murino, "A Comparison of Multi Hypothesis Kalman Filter and Particle Filter for Multi-target Tracking", *In Performance Evaluation of Tracking and Surveillance workshop at CVPR*, pp. 47-54, 2009.
44. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, "Rek-Means: A k-Means Based Clustering Algorithm", *In Computer Vision Systems, 6th International Conference (ICVS 2008)*, pp. 109-118, 2008.
45. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, G. R. Leone, R. Pigliacampo, L. Tombolini, L. Novelli, "A Distributed Vision System for Boat Traffic Monitoring in the Venice Grand Canal", *In VISAPP07*, pp. 549-556, 2007.
46. **D. D. Bloisi**, L. Iocchi, "Image based Steganography and Cryptography", *In VISAPP07*, pp. 127-134, 2007.

Potenza, 07/02/2019

ing. Domenico Daniele Bloisi, phd