

Dott. Mancini Adriano

Docente non Universitario

Esperienze

Aprile 2010 – Ottobre 2011 (in corso) Posizione: Assegnista di ricerca, SSD ING/INF05 presso Università Politecnica delle Marche, Facoltà di Ingegneria: Oggetto dello studio: Intelligenza artificiale applicata ai GIS/SIT Novembre 2006 – Novembre 2009 Qualifica conseguita: Dottorato di Ricerca in Sistemi Artificiali Intelligenti VIII ciclo con tesi dal titolo “A New Methodological Framework for Land Use/Land Cover Mapping and Change Detection” presso l’Università Politecnica delle Marche, Facoltà di Ingegneria
Novembre 2004 – Dicembre 2006 Qualifica conseguita: Laurea di dottore magistrale in Ingegneria dell’Automazione Industriale Classe delle lauree specialistiche n. 29/S – Ing. dell’automazione presso l’Università Politecnica delle Marche Votazione: 110/110 e lode
Ottobre 2001 – Novembre 2004 Qualifica conseguita: Laurea triennale in Ingegneria Informatica e dell’Automazione Industriale, Classe delle lauree triennali n. 9 – Ing. dell’Informazione presso l’Università Politecnica delle Marche con tesi dal titolo Votazione: 110/110 e lode

Pubblicazioni

- A. Bernardini, E. Frontoni, E. S. Malinverni, A. Mancini, A. N. Tassetti, P. Zingaretti, Pixel, Object and Hybrid Classification Comparisons, Volume 55, Issue 1 June 2010 , pages 43-54
K. Khoshelham, C. Nardinocchi, E. Frontoni, A. Mancini and P. Zingaretti, Performance evaluation of automated approaches to building detection in multi-source aerial data, ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing, Volume 65, Issue 1, January 2010, Pages 123-133
A. Cesetti, E. Frontoni, A. Mancini, P. Zingaretti and S. Longhi, A Vision-Based Guidance System for UAV Navigation and Safe Landing using Natural Landmarks, Journal of Intelligent and Robotic Systems, Volume 57 , Issue 1-4,(January 2010), Pages: 233 - 257A. Mancini, A. Cesetti, A. Iualè, E. Frontoni, P. Zingaretti and S. Longhi, A Framework for Simulation and Testing of UAVs in Cooperative Scenarios, Journal of Intelligent Robotic System, Volume 54 , Issue 1-3 (March 2009) Pages: 307 - 329 Springer
A. Mancini, E. Frontoni and P. Zingaretti, Automatic Extraction of Urban Objects from Multi-Source Aerial Data, Proceedings of CMRT09, September 3-4, Paris, France
A. Mancini, E. Frontoni and P. Zingaretti, A Winner Takes All Mechanism for Automatic Object Extraction from Multi-Source Data, Proceedings of Geoinformatics 2009, August 12-14, 2009, Fairfax, USA
E. Frontoni, A. Bernardini, E.S. Malinverni, P. Zingaretti and A. Mancini, Stability maps for really exploitable automatic classification results, Proceedingds of Geoinformatics 2009, August 12-14, 2009, Fairfax, USA
P. Zingaretti, E. Frontoni, E.S. Malinverni and A. Mancini, A Hybrid Approach to Land Cover Classification from Multi Spectral Images, Proceedings of ICIAP09, September 8-11, Salerno, Italy A. Cesetti, E. Frontoni, A. Cesetti, E. Frontoni, A. Mancini, P. Zingaretti and S. Longhi, A single camera feature based vision system for helicopter autonomous landing, Proceedings of ICAR09, June 22-26, Munich, Germany
A. Cesetti, E. Frontoni, A. Mancini, P. Zingaretti and S. Longhi, A Vision-based Guidance System for UAVs Navigation and Safe Landing using Natural Landmarks, Proceedings of UAV09, June 7-9, Reno, USA
A. Cesetti, E. Frontoni, A. Mancini, P. Zingaretti and S. Longhi, Vision-based Autonomous Navigation and Landing of an Unmanned Aerial Vehicle using Natural Landmarks, Proceedings of MED09, June 23-26, Tessaloniki, Greece
A. Mancini, E. Frontoni, A. Ascani and P. Zingaretti, RoboBuntu: a Linux distribution for mobile robotics, Proceedings of ICRA09, May 12-17, 2009, Kobe, Japan
A. Cesetti, A. Mancini, E. Frontoni, P. Zingaretti and S. Longhi, From simulated to real scenarios: a framework for multi-UAVs, Proceedings of SIMPAR 2008,November, 3-7, 2008, Venice, Italy
A. Ascani, E. Frontoni, A. Mancini and P. Zingaretti, Outdoor robot localization using omnidirectional vision in large and dynamic environments, October 12-15, 2008, Beijing, China
A. Ascani, E. Frontoni, A. Mancini and P. Zingaretti, Feature group matching for appearance-based localization, Proceedings of IEEE/RSJ 2008 International Conference on Intelligent RObots and Systems, Nice, France
A. Mancini, A. Cesetti, E. Frontoni, P. Zingaretti and S. Longhi ,A framework for simulation and testing of UAVs in cooperative scenarios, UAV Symposium 2008
A. Bernardini, E. S. Malinverni, P. Zingaretti and A. Mancini, Automatic Classification Methods of High-Resolution Satellite Images: the Principal Component Analysis applied to the sample training set, ISPRS 2008