



Leo: un robot sociale per la divulgazione di contenuti tecnici in ambienti pubblici

*S. Di Domenico , M. Sciannelli, S. Farelli
Leonardo S.p.A.*

*M.T. Lazaro, L. Iocchi
Sapienza University of Rome*

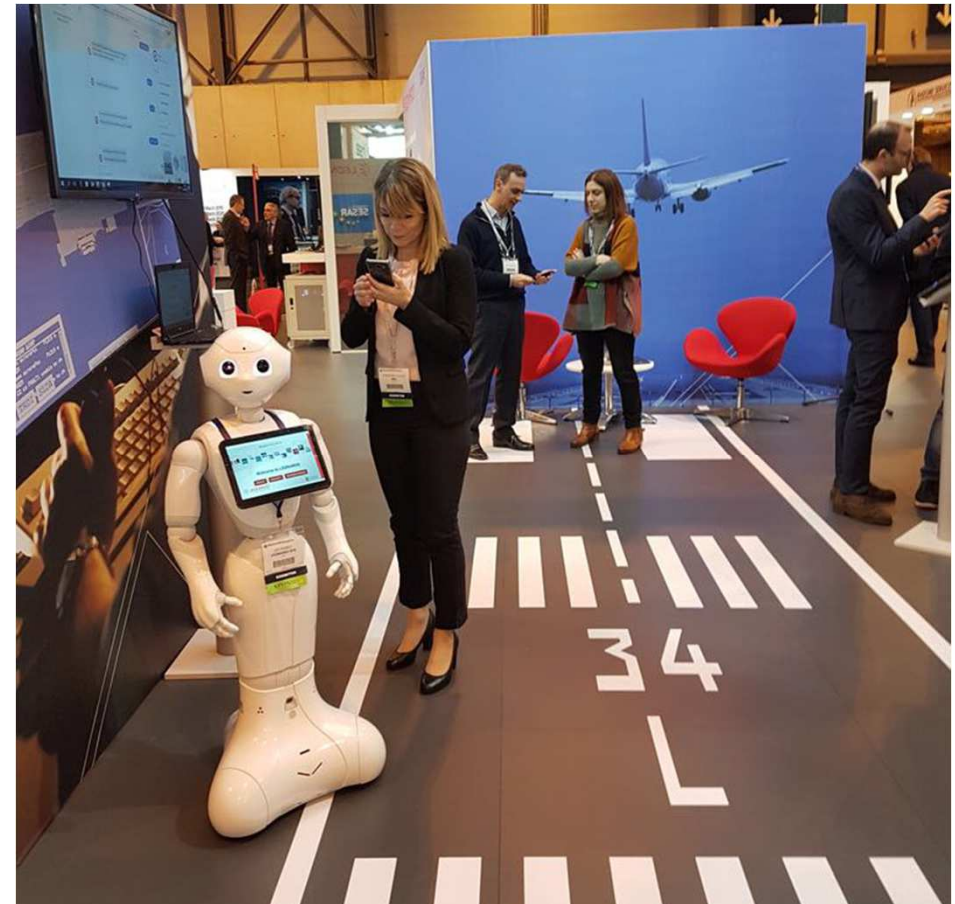


SAPIENZA
UNIVERSITÀ DI ROMA

World ATM Congress 2018

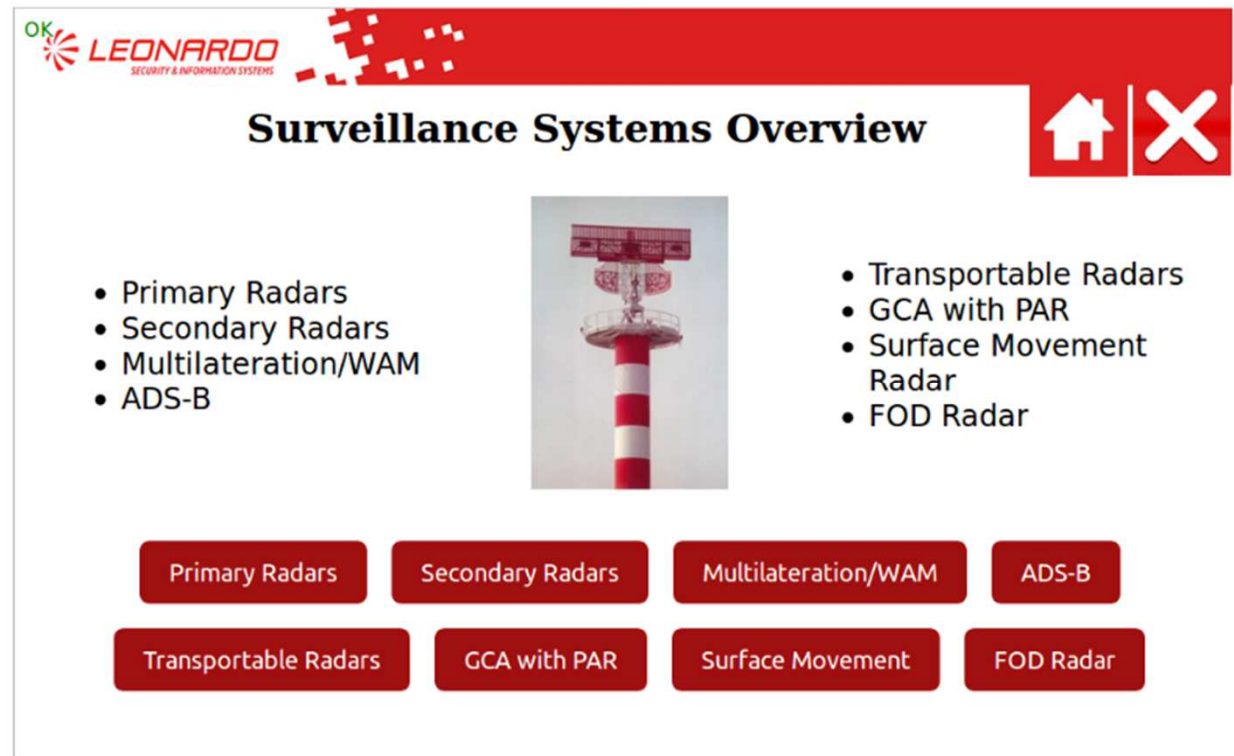
Ruolo del robot:

- prima accoglienza dei visitatori
- descrizione generale dei prodotti esposti
- indicazione dell'operatore a seconda del prodotto di interesse



Interazione multi-modale

Formalismo di alto livello per la specifica di interazioni multi-modali basato su tecniche di pianificazione automatica



Surveillance Systems Overview

- Primary Radars
- Secondary Radars
- Multilateration/WAM
- ADS-B

- Transportable Radars
- GCA with PAR
- Surface Movement Radar
- FOD Radar

Primary Radars Secondary Radars Multilateration/WAM ADS-B

Transportable Radars GCA with PAR Surface Movement FOD Radar

Intelligenza sociale

Interazione vocale

Tracciamento e inseguimento
delle facce tramite
movimento della testa

Micromovimenti del corpo per
simulare vitalità



Miglioramenti e prospettive future

- **Maggiore capacità di movimento in ambienti pubblici**
- **Maggiore consapevolezza della situazione**
- **Adattatività rispetto alla situazione (utente, ora del giorno, precedenti interazioni, ecc.)**

THANK YOU FOR YOUR ATTENTION