



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DELL'AQUILA

# Laboratorio di Sistemi di Interazione e Calcolo

**Keywords:** natural gestures, augmented/mixed reality, interazione uomo-robot , massive datasets

**Responsabile Scientifico**

Prof.ssa Tania Di Mascio

# Laboratorio di Sistemi di Interazione e Calcolo

## Attività del laboratorio

- Sperimentazione di tecniche di interazione basate su natural gestures e augmented/mixed reality
- Raccolta dati utente e misurazioni di usabilità
- Implementazione e sperimentazione di algoritmi su massive datasets
- Ricerca e sviluppo di sistemi ibridi robotici e realtà mista per interazione uomo-robot
- Ricerca e sviluppo di sistemi HW/SW dedicati

## Strumentazione del laboratorio

- **Workstation:** N. 2 workstation Dell T7500 custom (Intel® Xeon® X5687, 48+96 GB RAM)
- **Robot:** NAO, antropomorfo 25 DOF, Pepper, antropomorfo, 20 DOF, 2 turtlebot con base mobile Kobuki, 2 DOF, Jetson Nano Robot kit, 2 DOF, 6 kit Lego Mindstorms, Sphero ball, Self balancing MIIP
- **Single Board Computers:** 1 RaspberryPI, 2 Arduino, 1 Beaglebone, 1 Jetson TK1(x2), 1 Jetson Nano
- **Realtà virtuale:** Oculus Rift – desktop VR, Oculus Quest – standalone VR, Oculus Quest – standalone, room scale VR, HTC Vive – room scale VR
- **PC Desktop,** 32 Gb RAM, GTX960, VR-Ready
- **Video camera 4K con auto-stabilizzatore Gimbal portatile**
- Il laboratorio ha inoltre a disposizione la strumentazione per lo sviluppo di sistemi HW/SW dedicati in dotazione ai Laboratori DEWS di Coppito1 e Coppito2



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DELL'AQUILA

**Referenti:** Prof.ssa Tania Di Mascio



[tania.dimascio@univaq.it](mailto:tania.dimascio@univaq.it)



+39 0862434409



<https://sites.google.com/view/labsistcalc-univaq/>



Coppito2, piano terra, stanza A1-38



**Docenti:** Prof. Gabriele Di Stefano, Prof. Daniele Frigioni, Prof.ssa Laura Tarantino, Prof. Serafino Cicerone, Prof. Mattia D'Emidio, Dott. Giovanni De Gasperis, Dott. Luigi Pomante

**Tecnici:** Graziano Battisti

**Dottorandi e Assegnisti:** in aggiornamento

ID: DISIM\_09