



## SCHEDA BIOGRAFICA

Le informazioni contenute in questa scheda verranno pubblicate sul sito dell'Università Telematica UNINETTUNO

Corso di Laurea: Cyberpsicologia

Insegnamento/i: Fondamenti di Intelligenza Artificiale

Nome: Vieri Giuliano

Cognome: Santucci

e-mail: vieri.santucci@uninettunouniversity.net



### Curriculum (in italiano)

Vieri Giuliano Santucci è un ricercatore presso l'Istituto di Scienze e Tecnologie della Cognizione (CNR, Roma). Ha conseguito un Ph.D. in Computer Science presso l'Università di Plymouth (UK), una laurea specialistica in Teorie e Tecniche della Conoscenza presso la facoltà di Filosofia dell'Università di Roma "La Sapienza", e una laurea triennale in Filosofia presso l'Università di Pisa.

I suoi interessi spaziano dai processi di apprendimento autonomo alle motivazioni, sia in agenti biologici che artificiali. Il suo attuale lavoro si focalizza sullo sviluppo di architetture robotiche che permettano agli agenti artificiali di migliorare autonomamente le proprie competenze sulla base del costruito (ispirato biologicamente) delle motivazioni intrinseche.

Selezione pubblicazioni (dalla più recente):

- Santucci, V. G., Oudeyer, P. Y., Barto, A., & Baldassarre, G. (2020). Intrinsically motivated open-ended learning in autonomous robots. *Frontiers in Neurobotics*, 13, 115.
- Santucci, V. G., Baldassarre, G., & Cartoni, E. (2019, August). Autonomous reinforcement learning of multiple interrelated tasks. In *2019 Joint IEEE 9th International Conference on Development and Learning and Epigenetic Robotics (ICDL-EpiRob)* (pp. 221-227). IEEE.
- Mannella, F., Santucci, V. G., Somogyi, E., Jacquey, L., O'Regan, K. J., & Baldassarre, G. (2018). Know your body through intrinsic goals. *Frontiers in neurobotics*, 12, 30.



- Santucci, V. G., Baldassarre, G., & Mirolli, M. (2016). GRAIL: a goal-discovering robotic architecture for intrinsically-motivated learning. *IEEE Transactions on Cognitive and Developmental Systems*, 8(3), 214-231.
- Mirolli, M., Santucci, V. G., & Baldassarre, G. (2013). Phasic dopamine as a prediction error of intrinsic and extrinsic reinforcements driving both action acquisition and reward maximization: A simulated robotic study. *Neural Networks*, 39, 40-51.
- Santucci, V. G., Baldassarre, G., & Mirolli, M. (2013). Which is the best intrinsic motivation signal for learning multiple skills?. *Frontiers in neurorobotics*, 7, 22.
- Santucci, V. G., Baldassarre, G., & Mirolli, M. (2012, November). Intrinsic motivation mechanisms for competence acquisition. In *2012 IEEE International Conference on Development and Learning and Epigenetic Robotics (ICDL)* (pp. 1-6). IEEE.

#### **Curriculum (in inglese)**

Vieri Giuliano Santucci is a researcher at the Institute of Cognitive Sciences and Technologies (CNR, Rome). He holds a Ph.D. in computer science at the University of Plymouth (UK), an M.S. degree in theories and techniques of knowledge, faculty of Philosophy (University of Rome "La Sapienza") and a B.Sc. degree in Philosophy (University of Pisa).

His interests range from autonomous learning processes to motivations in both biological and artificial agents. His actual work focusses on the development of robotic architectures that allow artificial agents to autonomously improve their competences on the basis of the biologically-inspired construct of intrinsic motivations. He published in peer-reviewed journals and attended many international conferences, and actively contributed to the European Projects 'IM-CLeVeR - Intrinsically-Motivated Cumulative-Learning Versatile Robots' and 'GOAL - Robots'.

#### **Curriculum (in francese)**

Ai sensi del D. L.gvo del 30 giugno 2003, n. 196 (Codice in materia di protezione dei dati personali), informato delle finalità del trattamento dei dati e della loro registrazione su supporti informatici, nonché dei soggetti responsabili dello stesso,  
AUTORIZZO

con la trasmissione di questa scheda, UNINETTUNO Università Telematica nella figura del Rettore prof. Maria Amata Garito al trattamento dei dati personali contenuti in questo modulo per esclusive finalità didattiche e di ricerca al fine di consentire lo svolgimento dell'insegnamento e delle pratiche amministrative collegate.