Prof. Alessio Plebe

Informazioni generali
1974: Maturità classica 60/60 – Roma
1981: Laurea ingegneria elettronica 110/110 – Roma
1982–1986: Ricercatore presso l' AID (Agriculture Industrial Development) SpA Catania nel Reparto Agrometeorologia per lo sviluppo di sistemi informatici per agrometeorologia e sperimentazione di microfisica atmosferica
1988–1990: Responsabile del gruppo di Image processing presso AID SpA Catania, nello sviluppo di sistemi di selezione automatica della qualità dei prodotti ortofrutticoli
1990–1992: Ricercatore presso il CRAM (Consorzio per la Ricerca in Agricoltura nel Mezzogiorno), Dipartimento di robotica ed intelligenza artificiale
1992–1998: Direttore del Dipartimento di robotica ed intelligenza artificiale del CRAM, con impegno principale il progetto di sviluppo di un robot per la raccolta automatica della frutta
1998–2000: Responsabile del gruppo Sviluppo Software Educativo presso il Consorzio MESOGEO Palermo
1999–2002: Consulente della ST-Microelectronics SpA di Catania per lo sviluppo di modelli neuronali per la simulazione di dispositivi microelettronici
2001–2002: Assegnista di ricerca presso il Dipartimento di Matematica ed Informatica dell' Univ. di Catania, settore scientifico K05B, programma di ricerca Strumenti di softcomputing per l' analisi di immagini e lo studio di fenomeni spazialmente distribuiti
2004: Dottorato di ricerca in Filosofia del Linguaggio – Palermo, Tesi di dottorato: Le matematiche del linguaggio
2001–2003: Consulente della Antech SpA di Catania per lo sviluppo di sistemi di controllo avanzati di antenna basati su reti neuronali per il tracking di satelliti
2002–2005: Ricercatore presso il Dipartimento di Scienze Cognitive dell'Univ. di Messina, settore scientifico ING/INF-05
2005– : Professore Associato presso il Dipartimento di Scienze Cognitive dell'Univ. di Messina, settore scientifico INF-01
Attività scientifica
1981-1988: Modellistica numerica ed integrazione sensoriale in meteorologia applicata
1992-1997: Robotica, comprendente sia aspetti controllistici che di visione, nelal realizzazione di un prototipo di robot per la raccolta automatica della frutta

1985- : Elaborazione di immagini, con varie finalità applicative: 1985-88 elaborazione di immagini da satellite, 1988-91 ispezione automatica, 1992-1999 visione per robotica, 2000-2002 analisi di immagini medicali, 2003- modelli di riconoscimento di oggetti
1990- : Reti Neuronali Artificiali, dal 1990 al 1999 per applicazioni in visione artificiale e robotica, 2000-2002 per simulazione circuitale, 2001-2003 controllo di antenne, 2002- nella costruzione di modelli realistici della corteccia cerebrale per le funzioni visive e linguistiche

Progetti scientifici
- Robot per la raccolta automatica di agrumi PR/8 MURST D.M. n. 6777 diretto per il CRAM dal 1992 al 1997

- ESPRIT 5293 GALATEA (Neurocomputing), diretto per il CRAM dal 1992 al 1994
- ESPRIT 6715 CONNY (Robot Control based on Neural Network Systems), diretto per il CRAM dal 1992 al 1995
- ESPRIT 94529420670 PREFER (Parallel Realtime Evaluation of Fruit based on European Research), diretto per l' AID dal 1995 al 1997
- SU1101 AGORA' (Teleservices for Small and Medium-sized Organizations: a Network of Networks), diretto per il CREFTA dal 1996 al 1998
- MULTIMEDIA TASK FORCE MM1020 NETLOGO, diretto per MESOGEO dal 1998 al 2000
- SEME Dizionario Visuale multilingua per i beni etno-demo-antropologici, progetto MIUR 2005-2007 di cui è stato responsabile scientifico presso il Dipartimento di Scienze Cognitive dell'Università di Messina, partner scientifico insieme alla EDS Informatica e Cultura di Padova