

Commissioni degli esami di profitto corso di laurea Magistrale in Ingegneria dell'automazione - A.A. 2023/24

Disciplina	Docente	Anno	Percorsi	Presidente	Componenti	Supplenti	Esperti della materia
Applied mechanics\ 1 st Module: Rigid body dynamics	Vito Cacucciolo	I	R	Mario Massimo Foglia	Vito Cacucciolo	Carmine Putignano	
Applied mechanics\ 2nd Module: Functional design	Mario Massimo Foglia	I	R	Mario Massimo Foglia	Carmine Putignano, Vito Cacucciolo	Giulio Reina	
Digital Programmable Systems	Martino De Carlo	I	R	Martino De Carlo	Vittorio Passaro	Francesco De Leonardis	
Distributed measurement and Data Acquisition Systems	Attilio Di Nisio	I	CPS	Attilio Di Nisio	Filippo Attivissimo	Anna Maria Lucia Lanzolla	
Dynamical systems Theory	Mariagrazia Dotoli	I	COMUNE	Mariagrazia Dotoli	Raffaele Carli; Paolo Scarabaggio		
Embedded control	Luca De Cicco	I	CPS	Luca De Cicco	Saverio Mascolo, Gioacchino Manfredi		
Estimation and control of dynamical systems	Maria Pia Fanti	I	COMUNE	Maria Pia Fanti	Roccotelli Michele	Agostino Marcello Mangini	
Human machine interaction	Carmelo Antonio Ardito	I	R	Carmelo Antonio Ardito	Tommaso Di Noia	Giuseppe Loseto	
Internet of things	Nicola Cordeschi	I	CPS	Nicola Cordeschi	Gennaro Boggia, Luigi Alfredo Grieco, Pietro Guccione, Giuseppe Piro, Cataldo Guaragnella, Domenico Striccoli, Ilaria Cianci, Arcangela Rago		
Machine learning and artificial intelligence \ modulo 1: machine learning	Angela Lombardi	I	CPS	Angela Lombardi	Tommaso Di Noia, Fedelucio Narducci	Eugenio Di Sciascio	
Machine learning and artificial intelligence \ modulo 2: artificial intelligence	DA ASSEGNARE	I	CPS		Eugenio Di Sciascio	Fedelucio Narducci	
Optimization and Control	Agostino Marcello Mangini	I	CPS	Agostino Marcello Mangini	Maria Pia Fanti, Roccotelli Michele	Del Cacho Maria, Lino Paolo	
Power electronic converters	Vito Giuseppe Monopoli	I	R	Vito Giuseppe Monopoli	Riccardo Leuzzi	Francesco Cupertino	
Sensors and transducers	Francesco Adamo	I	R	Francesco Adamo	Maurizio Spadavecchia	Attilio Di Nisio	
Data model identification and intelligent control	David Naso	II	COMUNE	David Naso			
Electric drives\1 st Module: Dynamic modeling of electric machines	Elia Brescia	II	COMUNE	Elia Brescia	Giuseppe Leonardo Cascella	Francesco Cupertino	
Electric drives\2 nd Module: Control of electric drives	Giuseppe Leonardo Cascella	II	COMUNE	Elia Brescia	Giuseppe Leonardo Cascella	Francesco Cupertino	
Model predictive control	Saverio Mascolo	II	COMUNE	Saverio Mascolo	Luca De Cicco, Vito Racanelli, Gioacchino Manfredi	Fanti, Naso, Dotoli, Lino,	

Robotics\1 st Module: Industrial handling	Paolo Lino	II	COMUNE	Paolo Lino	Luca De Cicco		
Robotics\2 nd Module: mobile and field robotics	Luca De Cicco	II	COMUNE	Paolo Lino	Luca De Cicco, Gioacchino Manfredi, Saverio Mascolo		