

## Commissioni degli esami di profitto corso di laurea magistrale in Ingegneria dell'automazione - A.A. 2019/2020

Disciplina	Docente	Anno	Percorsi	Presidente	Membri	Cultori della materia	Supplenti
Artificial intelligence and machine learning	Tommaso di Noia	I	CPS	Tommaso di Noia	Eugenio Di Sciascio		
Distributed measurement and Data Acquisition Systems	Attilio Di Nisio	I	CPS	Attilio Di Nisio	Filippo Attivissimo		
Dynamical systems Theory	Mariagrazia Dotoli	I	COMUNE	Mariagrazia Dotoli	Saverio Mascolo - Raffaele Carli Graziana Cavone - Nicola Epicoco		
Applied mechanics\ 1 <sup>st</sup> Module: Rigid body dynamics	Carmine Putignano	I	R	Mario Massimo Foglia	Giuseppe Carbone - Carmine Putignano		
Power electronic converters	Vito Giuseppe Monopoli	I	R	Vito Giuseppe Monopoli	Francesco Cupertino		
Sensors and transducers	Francesco Adamo	I	R	Francesco Adamo	Filippo Attivissimo - Nicola Giaquinto - Cavone Giuseppe		
Digital Programmable Systems	Francesco De Leonardis	I	R	Francesco De Leonardis	Vittorio Passaro		Agostino Giorgio
Internet of things	Luigi Alfredo Grieco	I	CPS	Luigi Alfredo Grieco	Gennaro Boggia		Giuseppe Piro, Domenico Striccoli
Optimization and Control	Carlo Meloni	I	CPS	Carlo Meloni	Paolo Lino	Gabriella Dellino	Saverio Mascolo
Embedded control	Luca De Cicco	I	CPS	Luca De Cicco	Saverio Mascolo		
Estimation and control of dynamical systems	Maria Pia Fanti	I	COMUNE	Maria Pia Fanti	Agostino Marcello Mangini	Michele Roccotelli	
Applied mechanics\ 2 <sup>nd</sup> Module: Functional design	Mario Massimo Foglia	I	R	Mario Massimo Foglia	Giuseppe Carbone - Carmine Putignano		
Human machine interaction	Carmelo Antonio Ardito	I	R	Carmelo Antonio Ardito	Tommaso Di Noia		
Data model identification and intelligent control	David Naso	II	COMUNE	David Naso	Luca De Cicco - Paolo Lino - Saverio Mascolo		
Electric drives\ 1 <sup>st</sup> Module: Dynamic modeling of electric machines	Giuseppe Leonardo Cascella	II	COMUNE	Francesco Cupertino	Giuseppe Leonardo Cascella		
Electric drives\ 2 <sup>nd</sup> Module: Control of electric drives	Francesco Cupertino	II	COMUNE	Francesco Cupertino	Giuseppe Leonardo Cascella		
Model predictive control	Saverio Mascolo	II	COMUNE	Saverio Mascolo	Luca De Cicco		
Robotics\ 1 <sup>st</sup> Module: Industrial handling	Paolo Lino	II	COMUNE	Paolo Lino	Luca De Cicco - David Naso		
Robotics\ 2 <sup>nd</sup> Module: mobile and field robotics	Luca De Cicco	II	COMUNE	Paolo Lino	Luca De Cicco - Saverio Mascolo		