

## Magistrale in Ingegneria dell'automazione - A.A. 2020/2021

Disciplina	Docente	Anno	Percorsi	Presidente	Componenti	Supplenti	Esperti della materia
Applied mechanics\ 1 <sup>st</sup> Module: Rigid body dynamics	Carmine Putignano	I	R	Mario Massimo Foglia	Carmine Putignano		
Applied mechanics\ 2 <sup>nd</sup> Module: Functional design	Mario Massimo Foglia	I	R	Mario Massimo Foglia	Carmine Putignano		
Artificial intelligence and machine learning	Tommaso di Noia	I	CPS	Tommaso di Noia	Eugenio Di Sciacio	Fedelucio Narducci, Vito Walter Anelli	Antonio Ferrara, Claudio Pomo
Digital Programmable Systems	Francesco De Leonardis	I	R	Francesco De Leonardis	Vittorio Passaro	Cristoforo Marzocca	Martino De Carlo
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	Raffaele Carli	Graziana Cavone	Paolo Scarabaggio
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	Roccotelli Michele	Agostino Marcello Mangini	
Human machine interaction	Carmelo Antonio Ardito	I	R	Carmelo Antonio Ardito	Tommaso Di Noia	Fedelucio Narducci	
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, Saverio Mascolo	Marina Popolizio, Tiziano Politi	
Power electronic converters	Vito Giuseppe Monopoli	I	R	Vito Giuseppe Monopoli	Francesco Cupertino		
Sensors and transducers	Francesco Adamo	I	R	Francesco Adamo	Maurizio Spadavecchia	Giuseppe Cavone	
Data model identification and intelligent control	David Naso	II	COMUNE	David Naso			
Electric drives\1 <sup>st</sup> Module: Dynamic modeling of electric machines	Giuseppe Leonardo Cascella	II	COMUNE	Francesco Cupertino	Giuseppe Leonardo Cascella	Vito Monopoli	
Electric drives\2 <sup>nd</sup> Module: Control of electric drives	Francesco Cupertino	II	COMUNE	Francesco Cupertino	Giuseppe Leonardo Cascella	Vito Monopoli	
Model predictive control	Saverio Mascolo	II	COMUNE	Saverio Mascolo	Luca De Cicco	Fanti, Naso, Dotoli, Lino,	
Robotics\1 <sup>st</sup> Module: Industrial handling	Paolo Lino	II	COMUNE	Paolo Lino	Luca De Cicco	David Naso, Guido Maione	
Robotics\2 <sup>nd</sup> Module: mobile and field robotics	Luca De Cicco	II	COMUNE	Paolo Lino	Luca De Cicco		