

Commissioni degli esami di profitto corso di laurea Magistrale in Automation and Robotics Engineering - a.a. 2025/26

Disciplina	Docente	Anno	Percorsi	Presidente	Componenti	Supplenti	Esperti della materia
Applied mechanics\ 1st Module: Introduction to Mechanical System Dynamics	Vito Cacucciolo	I	IR	Mario Massimo Foglia	Vito Cacucciolo, Giulio Reina		
Applied mechanics\ 2nd Module: Functional design	Mario Massimo Foglia	I	IR	Mario Massimo Foglia	Vito Cacucciolo, Giulio Reina		
Digital Programmable Systems	Martino De Carlo	I	IR	Martino De Carlo	Vittorio Passaro	Francesco De Leonardis	
Distributed measurement and Data Acquisition Systems	Attilio Di Nisio	I	SA	Attilio Di Nisio	Filippo Attivissimo		
Dynamical systems Theory	Mariagrazia Dotoli	I	COMUNE	Mariagrazia Dotoli	Raffaele Carli, Paolo Scarabaggio, Nicola Mignoni		Maria CAMPOBASSO – Fabio MASTROMARINO
Embedded control	Luca De Cicco	I	SA	Luca De Cicco	Saverio Mascolo		
Estimation and control of dynamical systems	Maria Pia Fanti	I	COMUNE	Maria Pia Fanti	Michele Roccotelli, Agostino Marcello Mangini		
Human machine interaction and data visualization	Carmelo Antonio Ardito	I	IR	Carmelo Antonio Ardito	Tommaso Di Noia, Tommaso Colafiglio, Paolo Sorino		Paolo SORINO – Tommaso COLAFIGLIO
Internet of things	Nicola Cordeschi	I	SA	Nicola Cordeschi	Gennaro Boggia, Luigi Alfredo Grieco, Giuseppe Piro, Alessio		
Machine learning and artificial intelligence \ 1st Module: Foundations of machine learning	Angela Lombardi	I	SA	Angela Lombardi	Tommaso Di Noia, Alberto Carlo Maria Mancino		
Machine learning and artificial intelligence \ 2nd Module: Agent-based artificial intelligence		I	SA		Tommaso Di Noia, Alberto Carlo Maria Mancino		
Optimization and Control	Agostino Marcello Mangini	I	SA	Agostino Marcello Mangini	Maria Pia Fanti, Michele Roccotelli, Maria Asuncion del Cacho Estilles		
Power electronic converters	Vito Giuseppe Monopoli	I	IR	Vito Giuseppe Monopoli	Riccardo Leuzzi		
Sensors and transducers	Francesco Adamo	I	IR	Francesco Adamo	Maurizio Spadavecchia	Giuseppe Cavone	