



CONVEGNO SIDRA 2008

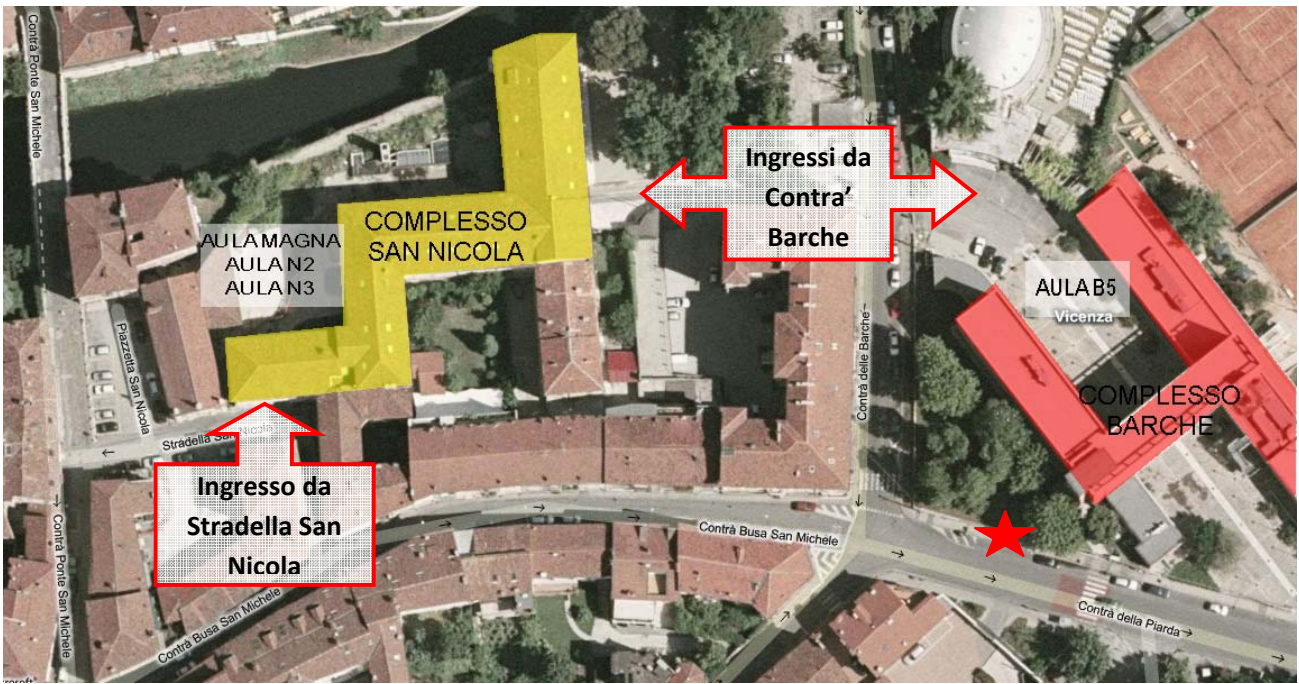
**Dipartimento di Tecnica e Gestione dei Sistemi Industriali
Università degli Studi di Padova**



Vicenza, 11-13 Settembre 2008

PROGRAMMA TECNICO

MAPPA DIPARTIMENTO



★ Fermata Autobus per la Cena Sociale

Aula Magna – Aula N2 – Aula N3 – Porticato – Sala Riunioni E sono situate all'interno del complesso San Nicola

Aula B5 è situata all'interno del Complesso Barche

INDICE DELLE SESSIONI

Giovedì 11 Settembre

ORARIO	AULA MAGNA (250) (SAN NICOLA)	AULA N2 (168) (SAN NICOLA)	AULA N3 (64) (SAN NICOLA)	AULA B5 (100) (BARCHE)
8:00 9:00	Registrazione			
9:00 10:40	PRIN Picci (5): Tecniche ed applicazioni innovative di identificazione e controllo adattativo	PRIN Blanchini (5): Tecniche avanzate di controllo e identificazione per applicazioni innovative	Robotica I (5): Manipulators – Kinematics – Dynamics – Control – Teleoperation	--
10:40 11:20	Coffee break			
11:20 13:00	PRIN Picci (5): Tecniche ed applicazioni innovative di identificazione e controllo adattativo	PRIN Blanchini (5): Tecniche avanzate di controllo e identificazione per applicazioni innovative	Robotica II (5): Autonomous Vehicles – Slam – Multirobot – Applications	--
13:00 14:30	Pausa pranzo			
14:30 16:10	Distributed I (5): Modeling, estimation and control of networked complex systems	Modellistica, controllo ed ottimizzazione di sistemi per le Neuroscienze, la Neuroriabilitazione e la Robotica medicale (5)	Distributed & hybrid (5): Analisi e controllo di sistemi dinamici ibridi, distribuiti e interconnessi	--
16:10 16:50	Coffee break			
16:50 18:30	Distributed II (5): Modeling, estimation and control of networked complex systems	Sessione Libera I (5)		--

Venerdì 12 Settembre

ORARIO	AULA MAGNA (250) (SAN NICOLA)	AULA N2 (168) (SAN NICOLA)	AULA N3 (64) (SAN NICOLA)	AULA B5 (100) (BARCHE)
9:00 11:00	Distributed III (5): Modeling, estimation and control of networked complex systems	Sessione Libera II (6)	Robotica III (6): Cooperation – Grasping – Bioinspired – Humanoids	PRIN Minciardi (5): Modelli decisionali per la progettazione e la gestione di reti logistiche caratterizzate da elevata interoperabilità e da integrazione informativa
11:00 11:40	Coffee break			
11:40 13:00	Poster (Porticato)			
13:00 14:30	Pausa pranzo			
14:30 15:00	R. Frezza, docente di Automatica e Presidente M31 <i>M31, un progetto di ricerca applicata allo sviluppo di imprese della conoscenza</i>			
15:00 16:00	Assemblea SIDRA			
16:00 16:40	Coffe break			
16:40 18:00	Assemblea SIDRA			
19.30	Ritrovo per Cena Sociale (Trattoria Molin Vecio)			

Sabato 13 Settembre

ORARIO	AULA MAGNA (250) (SAN NICOLA)	AULA N2 (168) (SAN NICOLA)	AULA N3 (64) (SAN NICOLA)	SALA RIUNIONI E (SAN NICOLA)
9:00 10:20	Distributed IV (4): Modeling, estimation and control of networked complex systems	Modelli e metodologie di analisi e gestione dei sistemi sanitari (4)	Supervisione e diagnostica di sistemi dinamici complessi (4)	PRIN Minciardi (coordinamento): Modelli decisionali per la progettazione e la gestione di reti logistiche caratterizzate da elevata interoperabilità e da integrazione informativa
10:20 11:00	Coffee break			
11:00 12:20	Sessione Libera III (4)	Modelli e metodologie di analisi e gestione dei sistemi sanitari (3)	Supervisione e diagnostica di sistemi dinamici complessi (3)	PRIN Minciardi (coordinamento): Modelli decisionali per la progettazione e la gestione di reti logistiche caratterizzate da elevata interoperabilità e da integrazione informativa

PROGRAMMA DELLE SESSIONI

Giovedì 11 Settembre 9:00 – 10:40

AULA MAGNA: Tecniche ed applicazioni innovative di identificazione e controllo adattativi (PRIN Picci)
Org. e Chair: G. Picci

9:00 – 9:20	<i>Identificazione di modelli ARARX in presenza di rumori additivi</i> R. Diversi, R. Guidorzi, U. Soverini
9:20 – 9:40	<i>Fattorizzazione spettrale e sue applicazioni nel caso singolare</i> A. Ferrante, G. Marro, D. Prattichizzo
9:40 – 10:00	<i>Regolazione adattativa di sistemi incerti a fase minima con esosistemi non noti</i> R. Marino, P. Tomei
10:00 – 10:20	<i>LPV model identification for power management of Web service systems</i> M. Tanelli, D. Ardagna, M. Lovera
10:20 – 10:40	<i>Moving-horizon State Estimation for Nonlinear Systems using Neural Networks</i> A. Alessandri, M. Baglietto, G. Battistelli, R. Zoppoli

AULA N2: Tecniche avanzate di controllo e identificazione per applicazioni innovative (PRIN Blanchini)
Org. e Chair: F. Blanchini

9:00 – 9:20	<i>Inseguimento di percorso per il VTOL tramite invarianza controllata</i> C. Nielsen, M. Maggiore, L. Consolini, M. Tosques
9:20 – 9:40	<i>Extremum seeking without external dithering and its application to plasma RF heating on FTU</i> D. Carnevale, A. Astolfi, L. Zaccarian
9:40 – 10:00	<i>Risultati recenti su rappresentazione e stabilità ingresso-uscita di modelli lineari a tratti</i> G. Bianchini, A. Garulli, S. Paoletti, A. Vicino
10:00 – 10:20	<i>Inversione dai dati sperimentali di sistemi non lineari "fading memory"</i> M. Canale, M. Milanese, C. Novara
10:20 – 10:40	<i>Principio di separazione per sistemi lineari switching e parametrizzazione dei controllori</i> F. Blanchini, S. Miani, F. Mesquine

AULA N3: Robotica I (Manipulators – Kinematics – Dynamics – Control – Teleoperation)
Org. e Chair: D. Prattichizzo

9:00 – 9:20	<i>Real-Time hardware/software simulator for robotic manipulators interfaced via incremental encoder</i> L. Zaccarian, F. Sabbioni
9:20 – 9:40	<i>Modelling and control of the DEXARM space robotic arm</i> G. Magnani, P. Rocco, A. Rusconi
9:40 – 10:00	<i>Nonholonomic dynamics: numerical methods based on Gauss's minimization principle</i> M. Malvezzi, B. Allotta
10:00 – 10:20	<i>Compensation of position errors in passivity based teleoperation over packet switched communication Networks</i> C. Secchi, S. Stramigioli, C. Fantuzzi
10:20 – 10:40	<i>Underwater robotics tool and methods for archaeological data gathering and surveys</i> G. Conte, S. Zanolì, D. Scaradozzi, L. Gambella

Giovedì 11 Settembre 11:20 – 13:00

AULA MAGNA: Tecniche ed applicazioni innovative di identificazione e controllo adattativi (PRIN Picci)

Org. e Chair: G. Picci

11:20 – 11:40	<i>Il problema del regolatore autonomo per sistemi lineari con ritardi: un approccio geometrico</i> G. Conte, A. M. Perdon, E. Zattoni
11:40 – 12:00	<i>Predictor estimation via Gaussian regression: theory and applications</i> G. Pillonetto, A. Chiuso, G. De Nicolao
12:00 – 12:20	<i>Controllo adattativo di motori asincroni in retroazione dalle misure di correnti statoriche</i> R. Marino, P. Tomei, C. M. Verrelli
12:20 – 12:40	<i>Progetto di osservatori per una classe di reti metaboliche</i> M. Farina
12:40 – 13:00	<i>Maximum-likelihood Kalman Filtering for Switching Discrete-time Linear Systems</i> A. Alessandri, M. Baglietto, G. Battistelli

AULA N2: Tecniche avanzate di controllo e identificazione per applicazioni innovative (PRIN Blanchini)

Org. e Chair: F. Blanchini

11:20 – 11:40	<i>Progetto di azione in avanti basata su polinomi di Chebyshev per la regolazione vincolata a tempo minimo</i> S. Piccagli, A. Visioli
11:40 – 12:00	<i>A family of global stabilizers for quasi-optimal control of planar saturated linear systems</i> F. Forni, S. Galeani, L. Zaccarian
12:00 – 12:20	<i>Alcuni risultati sull'identificazione set-membership di sistemi con misure quantizzate</i> M. Casini, A. Garulli, A. Vicino
12:20 – 12:40	<i>Stima degli intervalli di incertezza dei parametri di sistemi lineari con backlash all'ingresso</i> V. Cerone, D. Regruto
12:40 – 13:00	<i>Controllo robusto di sistemi multi-inventory</i> D. Bauso, L. Giarrè, R. Pesenti

AULA N3: Robotica II (Autonomous Vehicles – SLAM – Multi-robot – Applications)

Org. e Chair: D. Prattichizzo

11:20 – 11:40	<i>Adaptive localization of autonomous vehicles</i> F. Alonge, F. D'Ippolito
11:40 – 12:00	<i>A Fast SLAM algorithm based on the unscented filtering with adaptive selective resampling</i> M. Cugliari, F. Martinelli
12:00 – 12:20	<i>Decentralized intrusion detection and avoidance for multi robot vehicles</i> L. Pallottino, A. Fagiolini, A. Bicchi
12:20 – 12:40	<i>Switching Multirobot Collaborative Localization in Symmetrical Environments</i> F. Abrate, B. Bona, M. Indri, S. Rosa, F. Tibaldi
12:40 – 13:00	<i>Task based closed-loop inverse kinematic algorithms for redundant robotic systems with actuator velocity saturations</i> G. Antonelli, G. Indiveri

Giovedì 11 Settembre 14:30 – 16:10

AULA MAGNA: Modeling, estimation and control of networked control systems (Distributed I)

Org: A. Chiuso, L. Fortuna, A. Rizzo, L. Schenato, S. Zampieri

Chair: A. Chiuso

14:30 – 14:50	<i>Client-server multi-task regression</i> F. Dinuzzo, G. Pillonetto, G. De Nicolao
14:50 – 15:10	<i>Stima dello stato con rete di sensori soggetti a limitazioni sulla banda di trasmissione</i> G. Battistelli, A. Benavoli, L. Chisci
15:10 – 15:30	<i>Optimal Sensor Density for Remote Estimation Over Wireless Sensor Networks</i> R. Ambrosino, B. Sinopoli, K. Poolla, S. Sastry
15:30 – 15:50	<i>Information fusion strategies from distributed filters in packet-drop networks</i> A. Chiuso, L. Schenato
15:50 – 16:10	<i>Distributed Linear Estimation over Sensor Networks</i> G.C. Calafiore, F. Abrate

AULA N2: Modellistica, controllo e ottimizzazione di sistemi per le Neuroscienze, la Neuroriabilitazione e la Robotica medica

Org: G. Fiengo, L. Glielmo, D. Prattichizzo, S. Santaniello

Chair: L. Glielmo

14:30 – 14:50	<i>Robotics and Neuroscience: exploiting the Transcranial Magnetic Stimulation for functional brain causal investigation</i> D. Prattichizzo, S. Rossi, G. Baud-Bovy
14:50 – 15:10	<i>A sensory-motor study of the control of perception during impact with encountered haptics</i> C.A. Avizzano, A. Frisoli, E. Ruffaldi, P. Tripicchio, M. Bergamasco
15:10 – 15:30	<i>Chirurgia laparoscopica robot-assistita</i> R. Setola, R. Coppola, D. Borzomati, P. Fiorini, D. Botturi
15:30 – 15:50	<i>Data-driven control design for neuroprostheses: a Virtual Reference Feedback Tuning (VRFT) approach</i> F. Previdi, S.M. Savaresi
15:50 – 16:10	<i>Identification and feedback control in Deep Brain Stimulation</i> S. Santaniello, G. Fiengo, L. Glielmo

AULA N3: Analisi e controllo di sistemi dinamici ibridi, distribuiti e interconnessi (Distributed and hybrid)

Org. e Chair: A. Bemporad

14:30 – 14:50	<i>Distributed model predictive control over wireless sensor networks</i> A. Bemporad, D. Bernardini
14:50 – 15:10	<i>Controllo ibrido-adattativo per la sincronizzazione ed il consenso di reti complesse</i> P. De Lellis, M. di Bernardo, F. Garofalo, S. Santini
15:10 – 15:30	<i>Load Balancing with gossip-based distributed algorithms</i> M. Franceschelli, A. Giua, C. Seatzu
15:30 – 15:50	<i>Mean square stability of MJLS with piecewise constant transition rates</i> P. Bolzern, P. Colaneri, G. De Nicolao
15:50 – 16:10	<i>Controllo predittivo contrattivo per problemi di consenso in reti di singoli e doppi integratori</i> G. Ferrari Trecate, L. Galbusera, M. P. E. Marciandi, R. Scattolini

Giovedì 11 Settembre 16:50 – 18:30

AULA MAGNA: Modeling, estimation and control of networked control systems (Distributed II)

Org: A. Chiuso, L. Fortuna, A. Rizzo, L. Schenato, S. Zampieri

Chair: L. Fortuna

16:50 – 17:10	<i>From biological collectives to motion coordination: an approach based on complex network theory</i> A. Rizzo, A. Buscarino, L. Fortuna, M. Frasca
17:10 – 17:30	<i>Synchronization in networks of mobile agents</i> M. Frasca, A. Buscarino, L. Fortuna, A. Rizzo
17:30 – 17:50	<i>Topological Identification in networks of dynamical systems</i> G. Innocenti, D. Materassi
17:50 – 18:10	<i>Complex networks and critical infrastructures</i> R. Setola
18:10 – 18:30	<i>Inefficient epidemic spreading in scale-free networks</i> C. Piccardi, R. Casagrandi

AULA N2: Sessione Libera I

Chair: L. Zaccarian

16:50 – 17:10	<i>Dynamic control allocation for input-redundant control systems</i> L. Zaccarian
17:10 – 17:30	<i>Modeling and control of VTOL UAVs interacting with the environment</i> R. Naldi, L. Gentili, L. Marconi
17:30 – 17:50	<i>Un metodo basato sull'omotopia per il tracking esatto del pendolo sferico</i> L. Consolini, M. Tosques
17:50 – 18:10	<i>Stabilizzazione robusta di sistemi lineari a più ingressi in presenza di saturazione negli attuatori</i> M.L. Corradini, G. Orlando
18:10 – 18:30	<i>Assessing the performance of speed and torque regulation with low resolution sensors</i> L. Bascetta

Venerdì 12 Settembre 9:00 – 11:00

AULA MAGNA: Modeling, estimation and control of networked control systems (Distributed III)

Org: A. Chiuso, L. Fortuna, A. Rizzo, L. Schenato, S. Zampieri

Chair: L. Schenato

9:00 – 9:20	<i>Robust Stabilization of nonlinear constrained systems via networked predictive control</i> G. Pin, T. Parisini
9:20 – 9:40	<i>LQG Control over lossy networks with probabilistic packet acknowledgements</i> E. Garone, B. Sinopoli, A. Casavola
9:40 – 10:00	<i>Local adaptive control strategies for synchronization and consensus of complex networks</i> P. De Lellis, M. Di Bernardo, F. Garofalo
10:00 – 10:20	<i>A compositional framework for communication and computation scheduling over a wireless networked control system</i> A. D'Innocenzo, G. Pappas, R. Alur, G. Weiss
10:20 – 10:40	<i>Formation control over delayed communication networks</i> C. Secchi, C. Fantuzzi

AULA N2: Sessione Libera II

Chair: C. Altafini

9:00 – 9:20	<i>Incertezze parametriche e di struttura e l'anello errore.</i> E. Canuto, J. Ospina, W. Acuna, A. Molano
9:20 – 9:40	<i>Controllo Robusto a Ciclo Chiuso della Glicemia: un Approccio con Modello a Ritardo Discreto</i> A. De Gaetano, P. Palumbo, S. Panunzi, P. Pepe
9:40 – 10:00	<i>Modeling the genome-wide transient response to stimuli in yeast: adaptation through integral feedback</i> M. Zampieri, N. Soranzo, C. Altafini
10:00 – 10:20	<i>Modellazione Sperimentale di Sistemi Microfluidici Bifase</i> M. Bucolo, L. Fortuna, F. Sapuppo
10:20 – 10:40	<i>Modellistica grafica di sistemi fisici: confronto tra le tecniche Bond Graphs e Power-Oriented Graphs</i> R. Zanasi
10:40 - 11:00	<i>Modelli dinamici Power-Oriented Graphs di motori elettrici polifase.</i> R. Zanasi, F. Grossi, G. Azzone

AULA N3: Robotica III (Cooperation – Grasping – Bio-inspired – Humanoids)

Org. e Chair: D. Prattichizzo

9:00 – 9:20	<i>A framework for task description and inverse kinematics of cooperative robot manipulators</i> V. Lippiello, F. Ruggiero, L. Villani
9:20 – 9:40	<i>Distributed Control and Coordination of Cooperative Mobile Manipulator Systems</i> G. Casalino, A. Turetta, E. Simetti
9:40 – 10:00	<i>Virtual grasping in haptics</i> D. Prattichizzo
10:00 – 10:20	<i>Design, Modelling and Characterization of Robotic Fingers</i> L. Biagiotti, G. Borghesan, C. Melchiorri, G. Palli
10:20 – 10:40	<i>An application of receding-horizon neural control in humanoid robotics</i> S. Ivaldi, M. Baglietto, G. Metta, R. Zoppoli
10:40 - 11:00	<i>Complex dynamics for locomotion and perception in Biorobots</i> P. Arena

AULA B5: Modelli decisionali per la progettazione e la gestione di reti logistiche caratterizzate da elevata interoperabilità e da integrazione informativa (PRIN Minciardi)

Org. e Chair: R. Minciardi

9:00 – 9:20	<i>Ottimizzazione di singoli nodi produttivi in sistemi di produzione distribuita</i> D. Giglio, R. Minciardi, S. Sacone, S. Siri
9:20 – 9:40	<i>Sistemi intermodali integrati: problematiche e aree di intervento</i> M. Dotoli, M.P. Fanti, A. Mangini
9:40 – 10:00	<i>Una piattaforma logistica per il Friuli Venezia Giulia: il porto di Trieste</i> M. Dotoli, M.P. Fanti, A. Mangini, R. Pesenti, G. Stecco, W. Ukovich
10:00 – 10:20	<i>Controllo di Supply Chain mediante tecniche H-infinito e Negoziazione</i> M. Boccadoro, F. Martinelli, P. Valigi
10:20 - 11:00	<i>Discussione</i>

Venerdì 12 Settembre 11:40 – 13:00

PORTICATO: Poster (Indice dei poster a pag. 14)

Chair: L. Schenato

Venerdì 12 Settembre 14:30 – 15:00

AULA MAGNA:

M31, un progetto di ricerca applicata allo sviluppo di imprese della conoscenza
R. Frezza

Venerdì 12 Settembre 15:00 – 18:00

AULA MAGNA: Assemblea SIDRA

Chair: A. Vicino

Sabato 13 Settembre 9:00 – 10:20

AULA MAGNA: Modeling, estimation and control of networked control systems (Distributed IV)

Org: A. Chiuso, L. Fortuna, A. Rizzo, L. Schenato, S. Zampieri

Chair: A. Rizzo

9:00 – 9:20	<i>Logical Consensus for Distributed and Robust Network Agreement</i> A. Fagiolini, A. Bicchi
9:20 – 9:40	<i>Noncooperative Dynamic Games for Inventory Applications: a consensus approach</i> D. Bauso, L. Giarrè, R. Pesenti
9:40 – 10:00	<i>Network Abstract Linear Programming and its application in sensor and robotic networks</i> G. Notarstefano
10:00 – 10:20	<i>Admission control in variable capacity communication networks</i> A. Pietrabissa, F. Delli Priscoli

AULA N2: Modelli e metodologie di analisi e gestione dei sistemi sanitari (I parte)

Org. e Chair: M.P. Fanti

9:00 – 9:20	<i>Un sistema mobile autonomo per la distribuzione di farmaci in ambiente ospedaliero</i> M. Boccadoro, T. Ciarfuglia, S. Pagnottelli, P. Valigi
9:20 – 9:40	<i>Sistemi di Supporto alla Diagnostica tramite la Modellazione e l'Analisi di Bio-Segnali</i> M. Bucolo, F. Sapuppo
9:40 – 10:00	<i>Ottimizzazione e controllo della terapia farmacologica: applicazioni ai casi di HIV e diabete di tipo I</i> G. Pannocchia, A. Landi
10:00 – 10:20	<i>Modelli e simulazione dei pronti soccorsi</i> G. Romanin Jacur

AULA N3: Supervisione e diagnostica dei sistemi dinamici complessi (I parte)

Org: A. Paoli, C. Bonivento

Chair: A. Paoli

9:00 – 9:20	<i>Diagnostica e Controllo: un corso di nuova attivazione dell'Università di Bologna</i> C. Bonivento, A. Paoli
9:20 – 9:40	<i>Generatori di Residuo e Filtri Adattativi per la Diagnosi dei Guasti in Sistemi Aero-Spaziali</i> S. Beghelli, M. Benini, G. Bertoni, M. Bonfè, P. Castaldi, W. Geri, S. Simani
9:40 – 10:00	<i>Analisi dell'influenza di guasti sul sistema di controllo e sua riconfigurazione in relazione alle normative di sicurezza delle macchine</i> C. Fantuzzi
10:00 – 10:20	<i>Diagnosi di sistemi ad eventi discreti mediante reti di Petri</i> M.P. Cabasino, A. Giua, C. Seatzu,

SALA RIUNIONI E: Riunione di Coordinamento PRIN: Modelli decisionali per la progettazione e la gestione di reti logistiche caratterizzate da elevata interoperabilità e da integrazione informativa (I parte)

Org. e Chair: R. Minciardi

Sabato 13 Settembre 11:00 – 12:20

AULA MAGNA: Sessione Libera III

Chair: F. Ticozzi

11:00 – 11:20	<i>A note on estimation using quantized data</i> A. Chiuso
11:20 – 11:40	<i>Controlling Quantum Information in Markovian Dynamical Systems</i> F. Ticozzi, L. Viola
11:40 – 12:00	<i>Growing fully distributed robust topologies in a sensor network.</i> A. Gasparri, S. Meloni, S. Panzieri
12:00 – 12:20	<i>Generalized Recurrence Plots for the analysis of images from spatially distributed systems</i> C. Mocenni, A. Facchini, A. Vicino

AULA N2: Modelli e metodologie di analisi e gestione dei sistemi sanitari (II parte)

Org. e Chair: M.P. Fanti

11:00 – 11:20	<i>Soluzioni ICT per la interoperabilità dei sistemi informativi per la Sanità basate sullo standard HL7v3</i> L. Giarrè, R. Calamai
11:20 – 11:40	<i>Un modello basato sulle reti di Petri continue per la progettazione dei reparti ospedalieri</i> M. Dotoli, M.P. Fanti, A. M. Mangini, W. Ukovich
11:40 – 12:00	<i>Un modello per la gestione della distribuzione dei farmaci nei reparti ospedalieri</i> M. Dotoli, M.P. Fanti, A. M. Mangini, W. Ukovich

AULA N3: Supervisione e diagnostica dei sistemi dinamici complessi (II parte)

Org: A. Paoli, C. Bonivento

Chair: C. Bonivento

11:00 – 11:20	<i>Supervisione e controllo logico di un sistema di lavorazione meccanica: il concetto dell'attuatore generalizzato</i> C. Bonivento, E. Faldella, A. Paoli, M. Sartini, A. Tilli
11:20 – 11:40	<i>Coordination Strategies for Networked Control Systems: A Power System Application</i> A. Casavola, G. Franzè, E. Garone
11:40 – 12:00	<i>Controllo supervisionato di una classe di sistemi LPV</i> L. Jetto, V. Orsini

SALA RIUNIONI E: Riunione di Coordinamento PRIN: Modelli decisionali per la progettazione e la gestione di reti logistiche caratterizzate da elevata interoperabilità e da integrazione informativa (II parte)

Org. e Chair: R. Minciardi

INDICE DEI POSTER

(Venerdì 12 Settembre 11:40 – 13:00)

- P1. *Convergence rate of consensus algorithms in large-scale networks*
F. Garin, S. Zampieri
- P2. *On Connectivity Maintenance in Multiagent Systems*
F. Morbidi, F. Bullo, D. Prattichizzo
- P3. *L'impiego delle Support Vector Machines per l'ottimizzazione di setup in laminatoi a freddo*
M. Filippo, F.A. Cuzzola, F.A. Pellegrino, T. Parisini, C. Aurora.
- P4. *Multiple AGVS Coordination*
R. Olmi, C. Secchi, C. Fantuzzi
- P5. *Autocalibrated gravity compensation for 3DoF impedance haptic devices*
A. Formaglio, S. Mulatto, M. Fei, M. de Pascale, D. Prattichizzo
- P6. *Wide area outdoor testbed for experimental evaluation of abstraction-based coordination algorithms*
M. Niccolini, M. Innocenti, L. Pollini
- P7. *Control of Welding for Rapid Manufacturing: Two cases study.*
F. Bonaccorso, C. Bruno, L. Cantelli, D. Longo, G. Muscato, G. Spampinato
- P8. *Discrete Event Simulation: Randomness Modelling*
G. Perrica
- P9. *Function approximation techniques for fast nonlinear model predictive control*
M. Canale, L. Fagiano, M. Milanese
- P10. *Performance analysis of different routing protocols in WSN for real-time estimation*
D. Varagnolo, P. Chen, L. Schenato, S. Sastry
- P11. *Consensus based distributed sensor calibration and Least square parameter identification in WSNs*
S. Bolognani, S. Del Favero, L. Schenato, D. Varagnolo
- P12. *A fault tolerant architecture for supervisory control of discrete event systems.*
A. Paoli, M. Sartini, S. Lafortune
- P13. *Formation Control and Obstacle Avoidance*
L. Sabattini, C. Secchi
- P14. *Active control of an optical reference cavity for space applications*
J. Ospina, E. Canuto
- P15. *A Force/Torque Based Approach for Obstacle Avoidance*
M. Fumagalli, F. Nori, G. Metta, G. Sandini
- P16. *Second Order Sliding Mode Observers for Fault Detection of Robot Manipulators*
L. Capisani, A. Ferrara, P. Pisu
- P17. *Robust nonlinear MPC with integral sliding mode for systems with matched disturbances*
M. Rubagotti, D.M. Raimondo, A. Ferrara, L. Magni
- P18. *Sliding Mode Control for Urban Vehicle Platooning*
C. Vecchio, A. Ferrara, R. Librino, A. Massola, M. Miglietta.