

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PADOVA

Procedura selettiva **2021RUB04** - Allegato n. 06 per l'assunzione di n.1 posto di ricercatore a tempo determinato, presso il Dipartimento di Tecnica e Gestione dei Sistemi Industriali per il settore concorsuale 09/G1 – Automatica (profilo: settore scientifico disciplinare **ING-INF/04 – AUTOMATICA**) ai sensi dell'art. 24 comma 3 lettera B della Legge 30 dicembre 2010, n. 240, bandita con Decreto Rettorale n. 1988 del 26 maggio 2021.

Allegato al Verbale n. 3

DICHIARAZIONE LAVORI IN COLLABORAZIONE

Il sottoscritto Roberto Oboe dichiara di avere tre lavori in collaborazione con il candidato Riccardo Antonello ed in particolare:

OBOE, ROBERTO, ANTONELLO, RICCARDO, LASALANDRA E., DURANTE G. S., PRANDI L. (2005). "Control of a Z-axis MEMS vibrational gyroscope. IEEE/ ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, vol.10, p. 364-370, ISSN: 1083-4435, doi: 10.1109/TMECH.2005.852437

ANTONELLO, RICCARDO, OBOE, ROBERTO, PRANDI L, BIGANZOLI F. (2009). "Automatic Mode-Matching in MEMS Vibrating Gyroscopes Using Extremum Seeking Control". IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, vol. 56, p. 3880-3891, ISSN: 0278-0046, doi: 10.1109/TIE .2009.2020707

ANTONELLO, RICCARDO, ITO, KAZUAKI., OBOE, ROBERTO (2016). "Acceleration Measurement Drift Rejection in Motion Control Systems by Augmented-State Kinematic Kalman Filter". IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, vol. 63, p. 1953-1961, ISSN: 0278-0046, doi : 10.1109/TIE .2015.2512224

Per tutte le pubblicazioni sopra elencate, l'apporto individuale alla definizione del problema affrontato, il progetto dei sistemi di controllo, la loro simulazione e verifica sperimentale, la scrittura e la revisione dei contenuti sono da considerarsi equamente distribuiti tra tutti gli autori.

Padova, 11 Ottobre 2021

Prof. Roberto Oboe presso l'Università degli Studi di Padova. (FIRMA)