

Felice Andrea Pellegrino

Università degli Studi di Trieste
Dipartimento di Ingegneria e Architettura
via Alfonso Valerio 10
34127 Trieste

Telefono: +39 040 558 7133
Fax: +39 040 558 3460
Email: fpellegrino@units.it
Homepage: <http://control.units.it/pellegrino/>

Dati Personali

Nato il 6 settembre 1974 a Conegliano (TV).

Cittadino italiano.

Posizione attuale

Ricercatore universitario per il settore scientifico-disciplinare ING-INF/04 AUTOMATICA (Area 09, Ingegneria industriale e dell'informazione) presso il Dipartimento di Ingegneria e Architettura, Università degli Studi di Trieste. In servizio da novembre 2006.

Professore aggregato di Controllo Ottimo e Robusto, Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Energia Elettrica e dei Sistemi, Università degli Studi di Trieste.

In possesso dal 31 gennaio 2014 dell'Abilitazione Scientifica Nazionale alla funzione di professore universitario di seconda fascia, settore concorsuale 09/G1 AUTOMATICA.

Formazione

Dottorato di Ricerca in Ingegneria Industriale e dell'Informazione, Università di Udine, 2005.

Abilitazione all'esercizio della professione di ingegnere, 2002.

Laurea in Ingegneria Gestionale, Università di Udine, 2000.

Diploma di Maturità Classica, Liceo Ginnasio Concetto Marchesi, Oderzo (TV), 1993.

Posizioni precedenti

06/2005-05/2006: assegnista di ricerca, Dipartimento di Matematica e Informatica, Università degli Studi di Udine.

03/2003-02/2005: collaboratore, Centro Interuniversitario per i Sistemi Marini, Genova.

03/2001-02/2003: assegnista di ricerca, Scuola Internazionale Superiore di Studi Avanzati (SISSA), Trieste.

07/2000-02/2001: assegnista di ricerca, Dipartimento di Matematica e Informatica, Università degli Studi di Udine.

Interessi scientifici

Teoria dei sistemi e del controllo, robotica, apprendimento automatico, visione computazionale.

Progetti di ricerca, convenzioni, collaborazioni con aziende

Progetti di ricerca internazionali e nazionali

Ho partecipato ai seguenti progetti di ricerca internazionali e nazionali, ammessi al finanziamento sulla base di bandi competitivi che prevedono la revisione tra pari.

[ricercatore] CESAR, Cost efficient methods and processes for safety relevant embedded systems (MIUR-ARTEMIS).

[ricercatore] PRIN 2008, Metodologie innovative di diagnostica di guasto e controllo tollerante ai guasti di sistemi non lineari incerti.

[assegnista] PRIN 2004, Tecniche Robuste e di Ottimizzazione per Sistemi di Controllo ad Alte Prestazioni.

[assegnista] HAB-BUOY, In-situ imaging and recognition of harmful algal bloom species by artificial neural network.

[assegnista] VENFLEX, Visual Recognition and Mechanical Handling of Flexible Materials.

Progetti di ricerca locali, convenzioni, collaborazioni con aziende

Ho partecipato alle seguenti attività, finanziate per un totale di €700.000. Molte di queste attività (in particolare quelle svolte in collaborazione con Danieli Automation Spa) riguardano l'estrazione di informazione da immagini (Machine Vision), che sta assumendo un ruolo centrale in varie applicazioni industriali, non solo per il monitoraggio di processo, ma anche e soprattutto per il process control.

- [responsabile] Finanziamento per Ricerca di Ateneo 2012, Università degli Studi di Trieste (24 mesi). Rilievo automatico di opere musive con dettaglio alla singola tessera finalizzato all'indagine quantitativa e alla fruizione a distanza (€10.000).

→ [responsabile] Fondo Ricerca di Ateneo 2008, Università degli Studi di Trieste (12 mesi). Applicazione alla fluidodinamica dell'elaborazione ottica di immagini e della visione computazionale (€11.000).

- [responsabile] Collaborazione fra Eidon Kaires Srl e DI3 (dicembre 2011). Studio di Fattibilità per applicazioni della visione nel controllo e classificazione dei lapidei. (€10.000).

X [partecipante] Convenzione fra Danieli Automation Spa e DEEI (maggio 2009, 36 mesi). Attività di ricerca, didattica, tesi, partecipazione congiunta a domande di finanziamento (€240.000).

X [partecipante] Convenzione fra Danieli Automation Spa e DEEI (ottobre 2007, 36 mesi). Attività di ricerca, didattica, tesi, partecipazione congiunta a domande di finanziamento (€220.000).

[partecipante] Collaborazione fra Electrolux S.p.A e DEEI (giugno 2010). Stima di temperatura di una pentola su un piano cottura ad induzione. (€70.000).

[partecipante] Collaborazione fra Società Danieli & C. Officine Meccaniche S.p.A e DI3 (gennaio 2012). Calcolo della velocità del fronte di fiamma in impianto siderurgico durante la fase di caricamento di forni fusori EAF per mezzo dell'analisi di filmati termografici (€30.000).

- + [partecipante] Collaborazione fra Danieli Automation Spa e DEEI (febbraio 2008). Asservimento visivo di un robot antropomorfo utilizzato in ambito di acciaieria (€26.000).
- + [partecipante] Collaborazione fra Danieli Automation Spa e DEEI (settembre 2006, 12 mesi). Dispositivi innovativi di rilevamento e misura per il monitoraggio ed il controllo del colaggio e la laminazione di semilavorati in acciaio (€20.000).

Attività di trasferimento tecnologico

Spin-off company

Sono socio fondatore di Glance Vision Technologies (GVT) Srl, spin-off di SISSA (International School for Advanced Studies, Trieste) fondato nel 2005. SISSA fa tuttora parte della compagine societaria. GVT è attualmente insediata in AREA Science Park di Trieste e opera nell'ambito della visione computazionale, con applicazioni alla robotica industriale e alla pharmacy automation.

Brevetti

Sono co-inventore del Brevetto Italiano per Invenzione Industriale

Felice Andrea Pellegrino e Walter Vanzella. *Procedimento per il riconoscimento ed il conteggio di particelle e relativa apparecchiatura*, 0001390204, 2008.

Corsi di formazione

Ho svolto attività didattica per la formazione permanente in azienda:

2011: corso su "Tecniche di apprendimento automatico di interesse industriale" (20 ore) presso Eidon-Kaires Srl di S.Giorgio di Nogaro (UD).

2009: corso su "Tecniche di gestione delle reti neurali per le applicazioni industriali" (20 ore) presso Danieli Automation Spa, Buttrio (UD).

Riconoscimenti

Il lavoro

Lorenzo Dal Col e Felice Andrea Pellegrino. Fast and Accurate Object Detection by Means of Recursive Monomial Feature Elimination and Cascade of SVM In *Proceedings of the IEEE Conference on Automation Science and Engineering, Trieste, Italy*. A cura di M.P. Fanti e A. Giua, pp. 304-309, Trieste, 2011.
doi:10.1109/CASE.2011.6042464

è risultato finalista di IEEE CASE Best Application Paper Award.

Il lavoro

Daniele Tognetto, Silvia Rinaldi, Claudia Papagno, Gianfranco Fenu, Felice Andrea Pellegrino, e Paolo Sirotti. Quality of Images With Premium IOLs. In *ASCRS Symposium on Cataract, IOL and Refractive Surgery*, Chicago, 2013

è stato giudicato Best Paper of Session (PBOS) Winner 2012.

Attività editoriale

Dal luglio 2013 sono Associate Editor in seno al Conference Editorial Board di European Control Association.

Dal luglio 2008 sono Associate Editor in seno al Conference Editorial Board di IEEE Control Systems Society.

Ho svolto l'attività di revisore per le seguenti riviste internazionali:

- Automatica
- IEEE Transactions on Automatic Control
- IEEE Transactions on Control Systems Technology
- International Journal of Robust and Nonlinear Control
- Systems & Control Letters
- International Journal of Control
- Asian Journal of Control
- Computer Vision and Image Understanding
- IEEE Signal Processing Letters
- IEEE Transactions on Image Processing
- IEEE Transactions on Neural Networks
- IEE Proc. Vision, Image & Signal Processing
- Image and Vision Computing
- Journal of Neuroscience Methods

Ho svolto inoltre l'attività di revisore per le seguenti conferenze internazionali:

- IEEE Conference on Decision and Control 2003
- IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference 2005
- IEEE Multi-conference on Systems and Control 2007
- International Conference on Machine Learning and Applications 2007
- American Control Conference 2008
- IFAC World Congress 2008
- IEEE Conference on Decision and Control 2008
- European Control Conference 2009
- American Control Conference 2009
- IEEE Conference on Decision and Control 2009

American Control Conference 2010

Mediterranean Conference on Control and Automation 2010

IEEE Conference on Decision and Control 2010

American Control Conference 2011

IFAC World Congress 2011

IFAC Symposium on Fault Detection, Supervision and Safety for Technical Processes 2012

IFAC Symposium on Robust Control Design 2012

IFAC Symposium on Robust Control Design 2015

IEEE Conference on Decision and Control 2015

IFAC Symposium on Robot Control 2015

American Control Conference 2015

American Control Conference 2016

Attività organizzativa

Membro dell'Operating Committee di IEEE Multi-Conference on Systems and Control, Buenos Aires (Argentina), 2016 col ruolo di Publicity Chair.

Membro dell'Operating Committee di IEEE Conference on Decision and Control, Florence (Italy), 2013 col ruolo di Publicity Chair.

Co-chair della Special Session on Bio-medical Data Analysis and Diagnosis Tools nell'ambito di ISPA 2013, 8th International Symposium on Image and Signal Processing and Analysis, Trieste (Italy), 2013.

Attività didattica

Didattica per corsi di dottorato

A partire dall'A.A. 2011-2012 sono membro del Collegio dei Docenti della Scuola di Dottorato in Ingegneria e Architettura - Indirizzo: Ingegneria dell'Informazione, Università degli Studi di Trieste.

Nell'A.A. 2010-2011 sono stato membro del Collegio dei Docenti del Corso di Dottorato in Ingegneria dell'Informazione, XXVII ciclo, Università degli Studi di Trieste.

Dal 9 all'11 luglio 2007 ho tenuto un ciclo di lezioni su "Classificazione e regressione per mezzo di Support Vector Machine" nell'ambito della XI Scuola di Dottorato Antonio Ruberti, Bertinoro (FC), sull'Identificazione dei sistemi dinamici.

Didattica per corsi di laurea

A partire dall'A.A. 2004-2005 ho svolto con continuità attività didattica presso la Facoltà di Ingegneria dell'Università di Trieste nella sede di Trieste e in quella di Pordenone. Sono o sono stato titolare per affidamento dei corsi di Fondamenti di Automatica (sede di Pordenone), di Complementi di Controlli Automatici (sede di Trieste) e Controllo Ottimo e Robusto (sede di Trieste).

A.A. 2014-2015: titolare per affidamento del corso di Controllo Ottimo e Robusto, Laurea Magistrale in Ingegneria Elettrica e della Automazione Industriale, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2014-2015: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Teoria dei Sistemi e del Controllo, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2014-2015: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2013-2014: titolare per affidamento del corso di Controllo Ottimo e Robusto, Laurea Magistrale in Ingegneria Elettrica e della Automazione Industriale, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2013-2014: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Teoria dei Sistemi e del Controllo, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2013-2014: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2012-2013: titolare per affidamento del corso di Controllo Ottimo e Robusto, Laurea Magistrale in Ingegneria Elettrica e della Automazione Industriale, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2012-2013: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Teoria dei Sistemi e del Controllo, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2012-2013: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2011-2012: titolare per affidamento del corso di Controllo Ottimo e Robusto, Laurea Magistrale in Ingegneria Elettrica e della Automazione Industriale, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2011-2012: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Teoria dei Sistemi e del Controllo, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2011-2012: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2010-2011: titolare per affidamento del corso di Controllo Ottimo e Robusto, Laurea Magistrale in Ingegneria Elettrica e della Automazione Industriale, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2010-2011: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Teoria dei Sistemi e del Controllo, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2010-2011: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2009-2010: titolare per affidamento del corso di Complementi di Controlli Automatici, Laurea Specialistica in Ingegneria della Automazione, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2009-2010: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Teoria dei Sistemi e del Controllo, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2009-2010: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2008-2009: titolare per affidamento del corso di Complementi di Controlli Automatici, Laurea Specialistica in Ingegneria della Automazione, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2008-2009: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2007-2008: titolare per affidamento del corso di Complementi di Controlli Automatici, Laurea Specialistica in Ingegneria della Automazione, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2007-2008: titolare per affidamento del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste, sede di Pordenone.

A.A. 2007-2008: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2006-2007: titolare per affidamento del corso di Complementi di Controlli Automatici, Laurea Specialistica in Ingegneria della Automazione, Università degli Studi di Trieste. A.A. 2006-2007: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2005-2006: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

A.A. 2005-2006: professore a contratto per l'insegnamento di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste, sede di Pordenone

A.A. 2004-2005: professore a contratto per l'insegnamento di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste, sede di Pordenone.

A.A. 2004-2005: lezioni di esercitazione nell'ambito del corso di Fondamenti di Automatica, Università degli Studi di Trieste.

Publicazioni

Articoli su riviste internazionali

1. Franco Blanchini, Patrizio Colaneri, Yasumasa Fujisaki, Stefano Miani, e Felice Andrea Pellegrino. A Youla-Kučera parameterization approach to output feedback relatively optimal control. *Systems & Control Letters*, 81:14–23, 2015.
doi:10.1016/j.sysconle.2015.04.006.
2. Gilberto Pin, Marco Filippo, Felice Andrea Pellegrino, Gianfranco Fenu, e Thomas Parisini. Approximate model predictive control laws for constrained nonlinear discrete-time systems: analysis and offline design. *International Journal of Control*, 86(5):804–820, 2013.
doi:10.1080/00207179.2012.762121.
3. Franco Blanchini, Felice Andrea Pellegrino, e Stefano Miani. Disturbance-driven model predictive control by means of Youla-Kučera parameter switching with an application to drainage canal control. *International Journal of Robust and Nonlinear Control*, 22(12):1362–1375, 2012.
doi:10.1002/rnc.2828.

4. Franco Blanchini, Thomas Parisini, Felice Andrea Pellegrino, e Gilberto Pin. High-Gain Adaptive Control: A Derivative-Based Approach. *IEEE Transactions on Automatic Control*, 54(9):2164–2169, sep 2009.
doi:10.1109/TAC.2009.2024379.
5. Franco Blanchini, Stefano Miani, Felice Andrea Pellegrino, e Bart Van Arkel. Enhancing Controller Performance for Robot Positioning in a Constrained Environment. *IEEE Transactions on Control Systems Technology*, 16(5):1066–1074, 2008.
doi:10.1109/TCST.2007.916324.
6. Franco Blanchini, Patrizio Colaneri, e Felice Andrea Pellegrino. Simultaneous performance achievement via compensator blending. *Automatica*, 44(1):1–14, jan 2008.
doi:10.1016/j.automatica.2007.04.010.
7. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. Relatively Optimal Control: A Static Piecewise-Affine Solution. *SIAM Journal on Control and Optimization*, 46(2):585–603, 2007.
doi:10.1137/050643180.
8. P.F. Culverhouse, R. Williams, B. Simpson, C. Gallienne, B. Reguera, M. Cabrini, S. Fonda-Umani, Thomas Parisini, Felice Andrea Pellegrino, Y. Pazos, H. Wang, L. Escalera, A. Moroño, M. Hensey, J. Silke, A. Pellegrini, D. Thomas, D. James, M.A. Longa, S. Kennedy, e G. del Punta. HAB Buoy: a new instrument for in situ monitoring and early warning of harmful algal bloom events. *African Journal of Marine Science*, 28(2):245–250, 2006.
doi:10.2989/18142320609504156.
9. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. Relatively Optimal Control With Characteristic Polynomial Assignment and Output Feedback. *IEEE Transactions on Automatic Control*, 51(2):183–191, 2006.
doi:10.1109/TAC.2005.863493.
10. Gian Luca Foresti e Felice Andrea Pellegrino. Automatic Visual Recognition of Deformable Objects for Grasping and Manipulation. *IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics, Part C (Applications and Reviews)*, 34(3):325–333, aug 2004.
doi:10.1109/TSMCC.2003.819701.
11. Franco Blanchini, Felice Andrea Pellegrino, e Luca Visentini. Control of manipulators in a constrained workspace by means of linked invariant sets. *International Journal of Robust and Nonlinear Control*, 14(1314):1185–1205, sep 2004.
doi:10.1002/rnc.939.
12. Felice Andrea Pellegrino, Walter Vanzella, e Vincent Torre. Edge detection revisited. *IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, Part B (Cybernetics)*, 34(3):1500–1518, jun 2004.
doi:10.1109/TSMCB.2004.824147.
13. Walter Vanzella, Felice Andrea Pellegrino, e Vincent Torre. Self-Adaptive Regularization. *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, 26(6):804–809, jun 2004.
doi:10.1109/TPAMI.2004.15.
14. Franco Blanchini, Stefano Miani, e Felice Andrea Pellegrino. Suboptimal Receding Horizon Control for Continuous-Time Systems. *IEEE Transactions on Automatic Control*, 48(6):1081–1086, 2003.
doi:10.1109/TAC.2003.813145.
15. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. Relatively Optimal Control and Its Linear Implementation. *IEEE Transactions on Automatic Control*, 48(12):2151–2162, 2003.
doi:10.1109/TAC.2003.820070.

Contributi a conferenze internazionali

1. Franco Blanchini, Gianfranco Fenu, Giulia Giordano, e Felice Andrea Pellegrino. Plant tuning: A robust Lyapunov approach. In *Decision and Control (CDC), 2015 IEEE 54th Annual Conference on*, pp. 1142–1147, Osaka, 2015. IEEE.
doi:10.1109/CDC.2015.7402365.
2. Sergio Carrato, Gianfranco Fenu, Eric Medvet, Enzo Mumolo, Felice Andrea Pellegrino, e Giovanni Ramponi. Towards More Natural Social Interactions of Visually Impaired Persons In *Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems SE - 63*. A cura di Sebastiano Battiato, Jacques Blanc-Talon, Giovanni Gallo, Wilfried Philips, Dan Popescu, e Paul Scheunders, volume 9386 di *Lecture Notes in Computer Science*, pp. 729–740. Springer International Publishing, 2015.
doi:10.1007/978-3-319-25903-1_63.
3. Margherita Bonetto, Sergio Carrato, Gianfranco Fenu, Eric Medvet, Enzo Mumolo, Felice Andrea Pellegrino, e Giovanni Ramponi. Image Processing Issues in a Social Assistive System for the Blind. In *Image and Signal Processing and Analysis (ISPA), 2015 9th International Symposium on*, pp. 216–221, Zagreb, 2015.
doi:10.1109/ISPA.2015.7306061.
4. Franco Blanchini, Gianfranco Fenu, Giulia Giordano, e Felice Andrea Pellegrino. Inverse kinematics by means of convex programming: some developments. In *Proceedings of the 11th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering (CASE 2015)*, pp. 3–8, Gothenburg, 2015.
doi:10.1109/CoASE.2015.7294131.
5. Gianfranco Fenu, Nikita Jain, Eric Medvet, Felice Andrea Pellegrino, e Myriam Pilutti Namer. On the Assessment of Segmentation Methods for Images of Mosaics. In *Proceedings of 10th International Conference on Computer Vision Theory and Applications VISAPP 2015*, pp. 130–137, Berlin, 2015.
doi:10.13140/RG.2.1.3025.6489.
6. Daniele Casagrande, Gianfranco Fenu, Felice Andrea Pellegrino, e Alessandro Astolfi. Application of Hamiltonian dynamics to manipulator control in constrained workspace. In *Proceedings of the 52nd IEEE Conference on Decision and Control*, pp. 1634–1639, Florence, 2013.
doi:10.1109/CDC.2013.6760116.
7. Paolo Fabris, Walter Vanzella, e Felice Andrea Pellegrino. Evaluation of features for automatic detection of cell nuclei in fluorescence microscopy images. In *Image and Signal Processing and Analysis (ISPA), 2013 8th International Symposium on*, pp. 683–688, Trieste, 2013.
doi:10.1109/ISPA.2013.6703825.
8. Andrea Cigaina, Gianfranco Fenu, Felice Andrea Pellegrino, Paolo Sirotti, Silvia Rinaldi, e Daniele Tognetto. Experimental setup and methodology for automatic quality assessment of intraocular lenses. In *Image and Signal Processing and Analysis (ISPA), 2013 8th International Symposium on*, pp. 677–682, Trieste, 2013.
doi:10.1109/ISPA.2013.6703824.
9. Daniele Tognetto, Silvia Rinaldi, Claudia Papagno, Gianfranco Fenu, Felice Andrea Pellegrino, e Paolo Sirotti. Quality of Images With Premium IOLs. In *ASCRS Symposium on Cataract, IOL and Refractive Surgery*, Chicago, 2013.
10. Francesca Boem, Felice Andrea Pellegrino, Gianfranco Fenu, e Thomas Parisini. Some recent results in Trajectory Clustering. *Relazione tecnica*, Pisa, 2011.
11. Daniele Casagrande, Felice Andrea Pellegrino, e Alessandro Astolfi. Hamiltonian dynamics for robot navigation. In *The 9th IEEE International Conference on Control and Automation (ICCA)*, pp. 118–123,

- Santiago, 2011.
doi:10.1109/ICCA.2011.6138023.
12. Francesca Boem, Felice Andrea Pellegrino, Gianfranco Fenu, e Thomas Parisini. Trajectory clustering by means of Earth Mover's Distance. In *Proceedings of IFAC World Congress, Milano, Italy*, pp. 4741–4746, Milan, 2011.
doi:10.3182/20110828-6-IT-1002.01230.
 13. Lorenzo Dal Col e Felice Andrea Pellegrino. Fast and Accurate Object Detection by Means of Recursive Monomial Feature Elimination and Cascade of SVM In *Proceedings of the IEEE Conference on Automation Science and Engineering, Trieste, Italy*. A cura di M.P. Fanti e A. Giua, pp. 304–309, Trieste, 2011.
doi:10.1109/CASE.2011.6042464.
 14. Francesca Boem, Felice Andrea Pellegrino, Gianfranco Fenu, e Thomas Parisini. Multi-feature trajectory clustering using Earth Mover's Distance. In *Proceedings of the IEEE Conference on Automation Science and Engineering, Trieste, Italy*, pp. 310–315, Trieste, 2011.
doi:10.1109/CASE.2011.6042423.
 15. Gilberto Pin, Marco Filippo, Felice Andrea Pellegrino, Gianfranco Fenu, e Thomas Parisini. Approximate off-line receding horizon control of constrained nonlinear discrete-time systems: Smooth approximation of the control law. In *American Control Conference (ACC), 2010*, pp. 6268–6273, Baltimore, 2010.
doi:10.1109/ACC.2010.5531521.
 16. Gilberto Pin, Marco Filippo, Felice Andrea Pellegrino, e Thomas Parisini. Approximate off-line receding horizon control of constrained nonlinear discrete-time systems. In *Proc. of the European Control Conference*, pp. 2420–2425, Budapest, 2009.
 17. Franco Blanchini, Thomas Parisini, Felice Andrea Pellegrino, e Gilberto Pin. High-gain adaptive control: A derivative-based approach. In *Proceedings of the 47th IEEE Conference on Decision and Control*, pp. 3233–3238, Cancun, 2008.
doi:10.1109/CDC.2008.4739129.
 18. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. Relatively optimal control: a static piecewise-affine solution. In *Proceedings of the 46th IEEE Conference on Decision and Control*, pp. 807–812, New Orleans, 2007.
doi:10.1109/CDC.2007.4435045.
 19. Franco Blanchini, Patrizio Colaneri, e Felice Andrea Pellegrino. Compensator blending: a new tool for multiobjective design. In *Proceedings of the 5th IFAC Symposium on Robust Control Design*, Toulouse, 2006.
doi:10.3182/20060705-3-FR-2907.00002.
 20. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. Relatively Optimal Control: the Static Solution. In *Proceedings of the 16th IFAC World Congress, Prague*, 2005.
doi:10.3182/20050703-6-CZ-1902.00513.
 21. Franco Blanchini, Felice Andrea Pellegrino, Stefano Miani, e Bart van Arkel. Enhancing controller performance for robot positioning in a constrained environment. In *Proceedings of the 43rd IEEE Conference on Decision and Control*, volume 5, pp. 5222–5227, Atlantis, Paradise Island, 2004.
doi:10.1109/CDC.2004.1429637.
 22. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. Relatively optimal control with characteristic polynomial assignment. In *Proceedings of the 43rd IEEE Conference on Decision and Control*, volume 2, pp.

- 2171–2176 Vol.2, Atlantis, Paradise Island, 2004.
doi:10.1109/CDC.2004.1430370.
23. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. Relatively optimal control and its linear implementation. In *Proceedings of the 42nd IEEE Conference on Decision and Control*, volume 1, pp. 215–220, Maui, Hawaii, 2003.
doi:10.1109/CDC.2003.1272563.
 24. Felice Andrea Pellegrino, Walter Vanzella, e Vincent Torre. How the spatial filters of area V1 can be used for a nearly ideal edge detection. In *Proceedings of the 2nd International Workshop on Biological Motivated Computer Vision*, pp. 37–49, Tübingen, 2002.
doi:10.1007/3-540-36181-2_4.
 25. Franco Blanchini, Stefano Miani, e Felice Andrea Pellegrino. Suboptimal receding horizon control for continuous-time systems. In *Proceedings of the 41st IEEE Conference on Decision and Control*, pp. 1558–1563, Las Vegas, 2002.
doi:10.1109/CDC.2002.1184741.

Tesi

1. Felice Andrea Pellegrino. *Constrained and Optimal Control*. Tesi di Dottorato di Ricerca, University of Udine, Udine, Italy, 2005.
doi:10.13140/RG.2.1.3746.5444.
2. Felice Andrea Pellegrino. *Problemi di addestramento di reti neurali per il controllo*. Master thesis, University of Udine, Udine, Italy, 2000.

Pubblicazioni didattiche

1. Felice Andrea Pellegrino. *Equilibrio, stabilità, retroazione: video-lezione di Automatica*, 2012.
2. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. *Proprietà strutturali dei sistemi lineari invarianti*, 2007.
3. Franco Blanchini e Felice Andrea Pellegrino. *Analisi dei sistemi lineari*, 2004.
4. Felice Andrea Pellegrino. *Modulo di Controlli Automatici I, Eserciziario*, 2004.

