

Curriculum Vitae Europass

Informazioni personali

Cognome nome

Telefono

Email

Nazionalità

Sesso

Muradore Riccardo

+39 045 802 7835

riccardo.muradore@univr.it

Italiana

M

Esperienza professionale

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

01 Ottobre 2020 -

Professore Associato

Ricerca (Robotica, Teleoperazione, Networked Control Systems, Formal Verification, Control, Adaptive Optics)

Università di Verona, Dipartimento di Ingegneria per la Medicina di Innovazione, Strada Le Grazie 15, 37134 Verona, Italia

Ricerca e Alta formazione

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

01 Ottobre 2017 - 30 Settembre 2020

Ricercatore universitario a tempo determinato (lettera b)

Ricerca (Robotica, Teleoperazione, Networked Control Systems, Formal Verification, Control, Adaptive Optics)

Università di Verona, Dipartimento di Informatica, Strada Le Grazie 15, 37134 Verona, Italia

Ricerca e Alta formazione

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

31 Dicembre 2012 - 30 Settembre 2017

Ricercatore universitario a tempo determinato (lettera a)

Ricerca (Robotica, Teleoperazione, Networked Control Systems, Formal Verification, Control, Adaptive Optics)

Università di Verona, Dipartimento di Informatica, Strada Le Grazie 15, 37134 Verona, Italia

Ricerca e Alta formazione

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e
responsabilità

Nome e indirizzo del datore di
lavoro

Tipo o settore d'attività

1 Giugno 2008 - 30 Dicembre 2012

Assegnista di Ricerca

Ricerca (Robotica, Teleoperazione, Networked Control Systems, Formal Verification, Control, Adaptive Optics)

Università di Verona, Dipartimento di Informatica, Strada Le Grazie 15, 37134 Verona, Italia

Ricerca e Alta formazione

Date

Funzione o posto occupato

Principali mansioni e
responsabilità

1 Giugno 2005 - 1 Giugno 2008

Analisi e sintesi di sistemi di controllo per sistemi di ottica adattiva

Sviluppo di algoritmi di controllo

Per ulteriori informazioni:

<https://www.dimi.univr.it/?ent=persona&id=5039&lang=en>

<https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=14827262300>

<https://scholar.google.it/citations?user=EwNYcxwAAAAJ&hl=en>

<https://orcid.org/0000-0002-0287-6896>

Nome e indirizzo del datore di lavoro
Tipo o settore d'attività

Date
Funzione o posto occupato
Principali mansioni e responsabilità
Nome e indirizzo del datore di lavoro
Tipo o settore d'attività

Istruzione e formazione

Date
Certificato o diploma ottenuto
Principali materie/Competenze professionali apprese
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

Date
Certificato o diploma ottenuto
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

Date
Certificato o diploma ottenuto
Principali materie/Competenze professionali apprese
Nome e tipo d'istituto di istruzione o formazione

Capacità e competenze professionali

Madrelingua

Altra/e lingua/e
Autovalutazione
Livello europeo^(*)

Inglese

European Southern Observatory, Adaptive Optics Department, Munich, Germany

Development of Ground-based Telescope

1 Giugno 2003 - 1 Giugno 2005
Analisi e sintesi di sistemi di controllo per il controllo di processi chimici
Sviluppo di algoritmi di controllo

Università di Padova, Department of Chemical Engineering Principles and Practice

Ricerca e Alta formazione

21 Febbraio 2003
Dottorato di Ricerca in "Information Engineering and Industrial Electronics"
Teoria del Controllo

Università di Padova, Italia

Novembre 1999
Esame di stato per l'iscrizione all'albo degli ingegneri
Università di Padova, Italia

20 Aprile 1999
Laurea in Ingegneria Informatica
Teoria del Controllo, Programmazione, Elettronica

Università di Padova, Italia

Italiano

Comprensione				Parlato				Scritto	
Ascolto		Lettura		Interazione		Produzione orale			
C1	Livello avanzato	C1	Livello avanzato	C1	Livello avanzato	C1	Livello avanzato	C1	Livello avanzato

^(*) Quadro comune europeo di riferimento per le lingue

Didattica

Master degree: Dynamic Systems; Advanced Control Systems; Physical human-robot interaction; Robotics, Vision and AI.
Bachelor degree: Introduzione ai Segnali e Sistemi con Laboratorio; Controlli Automatici

<https://www.dimi.univr.it/?ent=persona&id=5039&lang=en#tab-didattica>

Spin off

2022 Co-founder della spin off **NEEDLEYE Robotics** dell'University of Verona.

Progetti recenti

- 2024 Principal investigator del progetto AIPRAH *AI-Powered Robotic Assistant for Health-care*, nell'ambito della realizzazione degli obiettivi del Programma "Future Artificial Intelligence Research (FAIR)" finanziato dall'Unione europea – NextGenerationEU, nell'ambito del progetto "Partenariati estesi alle università, ai centri di ricerca, alle aziende per il finanziamento di progetti di ricerca di base" nell'ambito del Piano Nazionale di Ripresa e Resilienza, Missione 4 "Istruzione e ricerca" – Componente 2 "Dalla ricerca all'impresa – Investimento 1.3", codice progetto FAIR PE00000013, codice CUP C63C22000770006.
Budget: **225k€**
Period: 1 May 2024–31 October 2025.
- 2023 Coordinatore del progetto Horizon ROBIOPSY *AI and Robotics for Prostate Biopsy*, Call: HORIZON-EIC-2022-TRANSITION-01, Type of action: HORIZON-EIC.
Total Budget: **2,5M€**; UNIVR Budget: **455k€**
Periodo: 1 May 2023–30 April 2026.
<https://robiopsy-project.eu/>
- 2022 Principal Investigator e coordinatore locale del progetto Horizon Europe GEYEDANCE *AI guidance for robot-assisted eye surgery*, Call: HORIZON-CL4-2021-DIGITAL-EMERGING-01-10: AI, Data and Robotics at work, Type of action: IA.
Total Budget: **3,3M€**; UNIVR Budget: **578k€**
Periodo: 1 September 2022–30 August 2025;
- 2022 Principal Investigator del progetto *Sviluppo di un endoscopio termico visibile*, finanziato da RobotT s.r.l.
Budget: **150k€**;
Periodo: 26 Aprile 2022–25 Aprile 2023;
- 2021 Leader del Task B *Design of the control architecture and of the actuators control loop* del progetto INAF PRIN 2019 SPLATT: *Segments and Pyramids for Large Aperture space Telescopes Technology*. Principal Investigator: Runa Briguglio, Oss. Arcetri – INAF-OAA.
Periodo: 1 Marzo 2021–1 Marzo 2023.
- 2020 Leader del WP-SS 3 *Serra Veneta 4.0: Elettrificazione e Digitalizzazione* del progetto *L'agricoltura del futuro e gli alimenti funzionali: una sfida per la ricerca e il rilancio del territorio veneto (F.A.&A.F.)* finanziato dal POS FESR 2014-2020. Principal Investigator: Tullio Pozzan, Università di Padova.
Periodo: 10 Settembre 2020–30 Dicembre 2022.
- 2018 Coordinatore del progetto H2020 SARAS *Smart Autonomous Robotic Assistant Surgeon*, Call: H2020-ICT-2016-2017, Topic: ICT-27-2017, Type of action: RIA.
Total Budget: **4,2M€**; UNIVR Budget: **663k€**
Duration: 01 January 2018–31 December 2020.
<https://saras-project.eu/>

Per ulteriori informazioni:

<https://www.dimi.univr.it/?ent=persona&id=5039&lang=en>

<https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=14827262300>

<https://scholar.google.it/citations?user=EwNYcxwAAAAJ&hl=en>

<https://orcid.org/0000-0002-0287-6896>

Brevetti

- 2021 European patent n. 20159675.6 filed on 27.02.2020 *THERMAL ENDOSCOPE FOR SURGICAL APPLICATIONS* Inventors: DAFFARA CLAUDIA, MURADORE RICCARDO, SIRACUSANO SALVATORE, MARCHIORO GIACOMO, FIORINI PAOLO, SCUTELNIC DUMITRU. Owners: DAFFARA CLAUDIA, MURADORE RICCARDO, SIRACUSANO SALVATORE
- 2019 Brevetto per invenzione industriale N. 102019000003347, *Endoscopio termico per applicazioni chirurgiche* Inventori: DAFFARA CLAUDIA, MURADORE RICCARDO, SIRACUSANO SALVATORE, MARCHIORO GIACOMO, FIORINI PAOLO, SCUTELNIC DUMITRU. Titolari: DAFFARA CLAUDIA, MURADORE RICCARDO, SIRACUSANO SALVATORE

Alcune Pubblicazioni (Journal papers)

- Nicola Piccinelli, Gianluca Colombo-Taccani, and Riccardo Muradore.
A passive convex optimal control algorithm for teleoperating a redundant robotic arm in minimally invasive surgery.
International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2024
- Damiano Rigo, Nicola Sansonetto, and Riccardo Muradore.
Geometric optimal filtering for an articulated n-trailer vehicle with unknown parameters.
International Journal of Robust and Nonlinear Control, 34(18):11868–11886, 2024
- Elia Brentarolli, Silvia Locatelli, Carlo Nicoletto, Paolo Sambo, Davide Quaglia, and Riccardo Muradore.
A spatio-temporal methodology for greenhouse microclimatic mapping.
PloS one, 19(9):e0310454, 2024
- Nicola Piccinelli, Giacomo De Rossi, Claudia Daffara, and Riccardo Muradore.
A passive stereo calibration technique for visible-thermal, low-resolution imaging in remote sensing applications.
Measurement, 231:114647, 2024
- Federico Vesentini, Riccardo Muradore, and Paolo Fiorini.
A survey on velocity obstacle paradigm.
Robotics and Autonomous Systems, 174:104645, 2024
- Federico Vesentini, Damiano Rigo, Nicola Sansonetto, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Minimum-energy switching geometric filter on lie groups for differential-drive wheeled mobile robots.
European Journal of Control, 80:101101, 2024
- Narcís Sayols, Albert Hernansanz, Alessio Sozzi, Nicola Piccinelli, Fabio Falezza, Saverio Farsoni, Alicia Casals, Marcello Bonfè, and Riccardo Muradore.
Dynamic global/local multi-layer motion planner architecture for autonomous cognitive surgical robots.
Robotics and Autonomous Systems, 180:104758, 2024
- Federico Vesentini, Nicola Piccinelli, and Riccardo Muradore.
Velocity obstacle-based trajectory planner for anthropomorphic arms.
European Journal of Control, page 100901, 2024
- Francesco Visentin, Simone Cremasco, Marco Sozzi, Luca Signorini, Moira Signorini, Francesco Marinello, and Riccardo Muradore.
A mixed-autonomous robotic platform for intra-row and inter-row weed removal for precision agriculture.
Computers and Electronics in Agriculture, 214:108270, 2023
- Francesco Cordoni, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Weak energy shaping for stochastic controlled port-hamiltonian systems.
SIAM Journal on Control and Optimization, 61(5):2902–2926, 2023
- Francesco Visentin, Fabio Castellini, and Riccardo Muradore.
A soft, sensorized gripper for delicate harvesting of small fruits.
Computers and Electronics in Agriculture, 213:108202, 2023

Per ulteriori informazioni:

<https://www.dimi.univr.it/?ent=persona&id=5039&lang=en>

<https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=14827262300>

<https://scholar.google.it/citations?user=EwNYcxwAAAAJ&hl=en>

<https://orcid.org/0000-0002-0287-6896>

- Damiano Rigo, Nicola Sansonetto, and Riccardo Muradore.
Second-order-optimal filtering on $se(2) \times r^2$ for the chaplygin sleigh.
Systems & Control Letters, 178:105568, 2023
- Marco Minelli, Nicola Piccinelli, Fabio Falezza, Federica Ferraguti, Riccardo Muradore, and Cristian Secchi.
Two-layer-based multiarms bilateral teleoperation architecture.
IEEE Transactions on Control Systems Technology, 31(3):1266–1279, 2023
- Federico Vesentini, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
A brownian–markov stochastic model for cart-like wheeled mobile robots.
European Journal of Control, 70:100771, 2023
- Salvatore Siracusano, Giacomo Marchioro, Dumitru Scutelnic, Matteo Brunelli, Renato Talamini, Antonio Benito Porcaro, Paolo Fiorini, Riccardo Muradore, and Claudia Daffara.
Measuring thermal spread during bipolar cauterizing using an experimental pneumoperitoneum and thermal sensors.
Frontiers in Surgery, 10:1115570, 2023
- Francesco Cordoni, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Stochastic port-hamiltonian systems.
Journal of Nonlinear Science, 32(6):1–53, 2022
- Damiano Rigo, Chiara Segala, Nicola Sansonetto, and Riccardo Muradore.
Second-order-optimal filter on lie groups for planar rigid bodies.
IEEE Transactions on Automatic Control, 67(9):4971–4977, 2022
- Dumitru Scutelnic, Giacomo Marchioro, Salvatore Siracusano, Paolo Fiorini, Riccardo Muradore, and Claudia Daffara.
Thermal endoscope based on cost-effective lwir camera cores.
HardwareX, 11:e00300, 2022
- Fabio Falezza, Federico Vesentini, Alessandro Di Flumeri, Luca Leopardi, Gianni Fiori, Gianfrancesco Mistrorigo, and Riccardo Muradore.
A novel inverse dynamic model for 3-dof delta robots.
Mechatronics, 83:102752, 2022
- Francesco Cordoni, Gianluca Bacchiega, Giulio Bondani, Robert Radu, and Riccardo Muradore.
A multi-modal unsupervised fault detection system based on power signals and thermal imaging via deep autoencoder neural network.
Engineering Applications of Artificial Intelligence, 110:104729, 2022
- Francesco Giuseppe Cordoni, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Discrete stochastic port-hamiltonian systems.
Automatica, 137:110122, 2022
- Fabio Falezza, Nicola Piccinelli, Giacomo De Rossi, Andrea Roberti, Gernot Kronreif, Francesco Setti, Paolo Fiorini, and Riccardo Muradore.
Modelling of surgical procedures using statecharts for semi-autonomous robotic surgery.
IEEE Transactions on Medical Robotics and Bionics, 3(4):888–899, 2021
- Nicola Piccinelli and Riccardo Muradore.
A bilateral teleoperation with interaction force constraint in unknown environment using non linear model predictive control.
European Journal of Control, 62:185–191, 2021
- Francesco Cordoni, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Bilateral teleoperation of stochastic port-hamiltonian systems using energy tanks.
International Journal of Robust and Nonlinear Control, 31(18):9332–9357, 2021
- Giacomo De Rossi, Marco Minelli, Serena Roin, Fabio Falezza, Alessio Sozzi, Federica Ferraguti, Francesco Setti, Marcello Bonfè, Cristian Secchi, and Riccardo Muradore.
A first evaluation of a multi-modal learning system to control surgical assistant robots via action segmentation.
IEEE Transactions on Medical Robotics and Bionics, 3(3):714–724, 2021
- Viktor Bezborodov, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Minimal controllability time for systems with nonlinear drift under a compact convex state constraint.
Automatica, 125:109428, 2021

Per ulteriori informazioni:

<https://www.dimi.univr.it/?ent=persona&id=5039&lang=en>

<https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=14827262300>

<https://scholar.google.it/citations?user=EwNYcxwAAAAJ&hl=en>

<https://orcid.org/0000-0002-0287-6896>

- Viktor Bezborodov, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Stabilization of planar non-markovian switched linear systems with unbounded random delays.
European Journal of Control, 57:109–118, 2021
- Francesco Cordoni, Luca Di Persio, and Riccardo Muradore.
Stabilization of bilateral teleoperators with asymmetric stochastic delay.
Systems & Control Letters, 147:104828, 2021
- Jacopo Mocci, Federico Busato, Nicola Bombieri, Stefano Bonora, and Riccardo Muradore.
Efficient implementation of the shack–hartmann centroid extraction for edge computing.
JOSA A, 37(10):1548–1556, 2020
- Jacopo Mocci, Martino Quintavalla, Alessandro Chiuso, Stefano Bonora, and Riccardo Muradore.
Pi-shaped lqg control design for adaptive optics systems.
Control Engineering Practice, 102:104528, 2020
- Claudia Daffara, Riccardo Muradore, Nicola Piccinelli, Nicola Gaburro, Tullio de Rubeis, and Dario Ambrosini.
A cost-effective system for aerial 3d thermography of buildings.
Journal of Imaging, 6(8):76, 2020
- Martino Quintavalla, Mattia Spagnol, Lyu Abe, Marcel Carbillet, Eric Aristidi, Jacopo Mocci, Riccardo Muradore, and Stefano Bonora.
XSAO: an extremely small adaptive optics module for small-aperture telescopes with multiactuator adaptive lens.
Journal of Astronomical Telescopes, Instruments, and Systems, 6(2):20, 2020
- Alice Leporini, Elettra Oleari, Carmela Landolfo, Alberto Sanna, Alessandro Larcher, Giorgio Gandaglia, Nicola Fossati, Fabio Muttin, Umberto Capitanio, Francesco Montorsi, et al.
Technical and functional validation of a teleoperated multirobots platform for minimally invasive surgery.
IEEE Transactions on Medical Robotics and Bionics, 2(2):148–156, 2020
- Thomas Battisti and Riccardo Muradore.
A velocity obstacles approach for autonomous landing and teleoperated robots.
Autonomous Robots, 44(2):217–232, 2020
- S. Ayoub Moosavi, M. Quintavalla, J. Mocci, R. Muradore, H. Saghaififar, and S. Bonora.
Improvement of coupling efficiency in free-space optical communication with a multi-actuator adaptive lens.
Optics Letters, 44(3):606–609, 2019
- P. Zhang, J. Mocci, D.J. Wahl, R.K. Meleppat, S.K. Manna, M. Quintavalla, R. Muradore, M.V. Sarunic, S. Bonora, Jr. Pugh, E.N., and R.J. Zawadzki.
Effect of a contact lens on mouse retinal in vivo imaging: Effective focal length changes and monochromatic aberrations.
Experimental Eye Research, 172:86–93, 2018
- M. Negro, M. Quintavalla, J. Mocci, A.G. Ciriolo, M. Devetta, R. Muradore, S. Stagira, C. Vozzi, and S. Bonora.
Fast stabilization of a high-energy ultrafast opa with adaptive lenses.
Scientific Reports, 8(1), 2018
- J. Mocci, M. Quintavalla, C. Trestino, S. Bonora, and R. Muradore.
A multiplatform cpu-based architecture for cost-effective adaptive optics systems.
IEEE Transactions on Industrial Informatics, 14(10):4431–4439, 2018
- Alessandro Diodato, Margherita Brancadoro, Giacomo De Rossi, Haider Abidi, Diego Dall'Alba, Riccardo Muradore, Gastone Ciuti, Paolo Fiorini, Arianna Menciassi, and Matteo Cianchetti.
Soft robotic manipulator for improving dexterity in minimally invasive surgery.
Surgical innovation, page 1553350617745953, 2017
- Andrea Calanca, Riccardo Muradore, and Paolo Fiorini.
Impedance control of series elastic actuators: Passivity and acceleration-based control.
Mechatronics, 47:37 – 48, 2017

Per ulteriori informazioni:

<https://www.dimi.univr.it/?ent=persona&id=5039&lang=en>

<https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=14827262300>

<https://scholar.google.it/citations?user=EwNYcxwAAAAJ&hl=en>

<https://orcid.org/0000-0002-0287-6896>

- Francesco Malapelle, Diego Dall'Alba, Denis Dalla Fontana, Ivano Dall'Alba, Paolo Fiorini, and Riccardo Muradore.
Cost effective quality assessment in industrial parts manufacturing via optical acquisition.
Procedia Manufacturing, 11:1207–1214, 2017
- Kim Mathiassen, Diego Dall'Alba, Riccardo Muradore, Paolo Fiorini, and Ole Jakob Elle.
Robust real-time needle tracking in 2-d ultrasound images using statistical filtering.
IEEE Transactions on Control Systems Technology, 25(3):966–978, 2017
- Nicola Preda, Federica Ferraguti, Giacomo De Rossi, Cristian Secchi, Riccardo Muradore, Paolo Fiorini, and Marcello Bonfè.
A cognitive robot control architecture for autonomous execution of surgical tasks.
Journal of Medical Robotics Research, 1(04):1650008, 2016
- Davide Quaglia and Riccardo Muradore.
Communication-aware bandwidth-optimized predictive control of motor drives in electric vehicles.
IEEE Transactions on Industrial Electronics, 63(9):5602–5611, 2016
- Andrea Calanca, Riccardo Muradore, and Paolo Fiorini.
A Review of Algorithms for Compliant Control of Stiff and Fixed-Compliance Robots.
IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 21(2):613–624, 2016
- Riccardo Muradore and Paolo Fiorini.
A review of bilateral teleoperation algorithms.
Acta Polytechnica Hungarica, 13(1):191–208, 2016
- Michele Lora, Riccardo Muradore, Davide Quaglia, and Franco Fummi.
Simulation alternatives for the verification of networked cyber-physical systems.
Microprocessors and Microsystems, 39(8):843–853, 2015
- Davide Bresolin, Luca Geretti, Riccardo Muradore, Paolo Fiorini, and Tiziano Villa.
Formal verification of robotic surgery tasks by reachability analysis.
Microprocessors and Microsystems, 39(8):836–842, 2015
- Federica Ferraguti, Nicola Preda, Auralius Manurung, Marcello Bonfe, Olivier Lambercy, Roger Gassert, Riccardo Muradore, Paolo Fiorini, and Cristian Secchi.
An Energy Tank-Based Interactive Control Architecture for Autonomous and Teleoperated Robotic Surgery.
IEEE Transactions on Robotics, 31(5):1073–1088, 2015
- Riccardo Muradore and Davide Quaglia.
Energy-Efficient Intrusion Detection and Mitigation for Networked Control Systems Security.
IEEE Transactions on Industrial Informatics, 11(3):830–840, 2015
- Riccardo Muradore, Paolo Fiorini, Gokhan Akgun, Duygun Erol Barkana, Marcello Bonfe, Fabrizio Boriero, Andrea Caprara, Giacomo De Rossi, Riccardo Dodi, Ole Jakob Elle, et al.
Development of a cognitive robotic system for simple surgical tasks.
International Journal of Advanced Robotic Systems, 2015
- Riccardo Muradore, Lorenzo Pettazzi, Richard Clare, and Enrico Fedrigo.
An application of adaptive techniques to vibration rejection in adaptive optics systems.
Control Engineering Practice, 32:87–95, 2014
- Luisa Repele, Riccardo Muradore, Davide Quaglia, and Paolo Fiorini.
Improving performance of networked control systems by using adaptive buffering.
IEEE Transactions on Industrial Electronics, 61(9):4847–4856, 2014
- Riccardo Muradore and Paolo Fiorini.
A PLS-based statistical approach for fault detection and isolation of robotic manipulators.
IEEE Transactions on Industrial Electronics, 59(8):3167–3175, 2012
- Davide Quaglia, Riccardo Muradore, Roberto Bragantini, and Paolo Fiorini.
A SystemC/Matlab co-simulation tool for networked control systems.
Simulation Modelling Practice and Theory, 23:71–86, 2012
- Riccardo Muradore, Davide Bresolin, Luca Geretti, Paolo Fiorini, and Tiziano Villa.
Robotic surgery.
IEEE Robotics & Automation Magazine, 18(3):24–32, 2011

Per ulteriori informazioni:

<https://www.dimi.univr.it/?ent=persona&id=5039&lang=en>

<https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=14827262300>

<https://scholar.google.it/citations?user=EwNYcxwAAAAJ&hl=en>

<https://orcid.org/0000-0002-0287-6896>

- Alessandro Chiuso, Riccardo Muradore, and Enrico Marchetti.
Dynamic calibration of adaptive optics systems: A system identification approach.
IEEE Transactions on Control Systems Technology, 18(3):705–713, 2010
- Enrico Fedrigo, Riccardo Muradore, and Davide Zilio.
High performance adaptive optics system with fine tip/tilt control.
Control Engineering Practice, 17(1):122–135, 2009
- Riccardo Muradore, Fabrizio Bezzo, and Massimiliano Barolo.
Optimal sensor location for distributed-sensor systems using multivariate regression.
Computers & chemical engineering, 30(3):521–534, 2006
- F. Bezzo, F. Micheletti, R. Muradore, and M. Barolo.
Using mpc to control middle-vessel continuous distillation columns.
Journal of Process Control, 15(8):925–930, 2005
- Riccardo Muradore and Giorgio Picci.
Mixed H_2/H_∞ control: the discrete-time case.
Systems & control letters, 54(1):1–13, 2005

Autorizzo il trattamento dei miei dati personali ai sensi del Decreto Legislativo 30 giugno 2003, n. 196 "Codice in materia di protezione dei dati personali".

Verona, Gennaio 2025

Riccardo Muradore