

# LEOPOLDO JETTO



## CURRICULUM VITAE

### INFORMAZIONI PERSONALI

Cognome e Nome	<b>JETTO, Leopoldo</b>
Indirizzo	-
Cellulare	-
Telefono	-
Fax	-
E-mail	<a href="mailto:l.jetto@staff.univpm.it">l.jetto@staff.univpm.it</a>
Nazionalità	Italiana
Luogo e data di nascita	-

### ESPERIENZE LAVORATIVE

- da ottobre 2002  
Professore Ordinario nel raggruppamento scientifico disciplinare di Controlli Automatici presso la Facoltà d'Ingegneria dell'Università Politecnica delle Marche
- da ottobre 1994 a settembre 2001  
Professore Associato nell'ambito del settore scientifico disciplinare di Controlli Automatici presso la Facoltà dell'Università Politecnica delle Marche
- da settembre 1992 a settembre 1994  
Professore Associato di Controlli Automatici presso il Dipartimento di Automatica e Informatica del Politecnico di Torino.  
Nello stesso periodo ha ricoperto l'incarico di consulente esperto in Controlli Automatici per conto del Ministero degli Affari Esteri nell'ambito dell'apposito programma di cooperazione scientifica con i paesi in via di sviluppo
- da agosto 1982 ad agosto 1991  
Ricercatore presso il Dipartimento di Elettronica e Automatica della Facoltà di Ingegneria dell'Università degli studi di Ancona. Nel 1991 è risultato vincitore del concorso a posti di Professore Associato nel raggruppamento di Controlli Automatici
- da settembre 1979 a luglio 1982  
Assegnista presso l'Istituto di Elettronica e Automatica della Facoltà di Ingegneria dell'Università degli studi di Ancona
- da settembre 1978 a settembre 1979  
Addetto al controllo di gestione della produzione presso la Lenco s.p.a di Osimo
- da agosto 1978 a agosto 1979  
Assistenza clienti e vendita presso la Elsi s.r.l. di Ancona
- da gennaio 1974 a dicembre 1977  
Perito tecnico del Tribunale di Ancona

## ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Data (1984) Diploma di Specializzazione in "Ingegneria dei Sistemi di Controllo e Calcolo Automatici" presso l'Università "La Sapienza" di Roma, conseguito in data 29/2/1984
- Data (1978) Abilitazione all' esercizio della professione di ingegnere nella sessione di maggio dell' A.A. 77/78.
- Data (1977) Laurea in Ingegneria Elettronica conseguita il 9/11/1977 presso la Facoltà di Ingegneria dell' Università degli Studi di Ancona

## ATTIVITA' ISTITUZIONALI

- dal 2013 ad oggi Presidente della commissione di facoltà di lingua straniera (francese, inglese, spagnolo, tedesco)
- dal 2011 ad oggi Componente del collegio dei docenti del Dottorato di Ricerca in "Sistemi Artificiali Intelligenti".
- dal 2005 ad oggi Membro del CTS dello CSAL (Centro Supporto Apprendimento Linguistico)

## COORDINAMENTO DI PROGETTI DI RICERCA

- 2002 Coordinatore locale del progetto MURST-PRIN (2002): "Fault Detection and Diagnosis, Control Reconfiguration and Performance Monitoring in Industrial Process" Coord. Nazionale Coordinatore locale Prof. Edoardo Mosca (Università degli Studi di Firenze)
- dal 1999 al 2000 Coordinatore locale del progetto MURST 40%: "Sistemi ibridi di controllo: aspetti fondamentali e applicazione alla navigazione autonoma", 1999,2.000, coordinatore nazionale il Prof. S. Monaco.
- dal 1996 al 1999 Responsabile del progetto di ricerca triennale 1996-1999 "Metodi ottimali per l'elaborazione delle immagini e il controllo di robot mobili", finanziato dall'Agenzia Spaziale Italiana.
- dal 1990 al 1991 Coordinatore locale del progetto MURST 40%: "Teoria del Controllo e dei Sistemi Dinamici", 1990 e 1991, coordinatore nazionale Prof. S. Monaco (Università La Sapienza, Roma)
- dal 1988 al 1989 Coordinatore locale del progetto MURST 40%: "Identificazione controllo elaborazione dei segnali", 1988, 1989, coordinatore nazionale Prof. S. Bittanti (Politecnico di Milano) e il controllo di robot mobili", finanziato dall'Agenzia Spaziale Italiana.

## REVISORE DI RIVISTE E CONGRESSI

- RIVISTE
  - Mathematical Reviews
  - SIAM Journal on Control and Optimization
  - Automatica
  - Systems & Control Letters
  - IEEE Transaction on Automatic Control,
  - IEEE Transaction on Circuits and Systems
  - International Journal of Adaptive Control and Signal Processing
  - Multidimensional Systems and Signal Processing
  - International Journal of Control
  
- CONGRESSI
  - IEEE Control Decision Conference
  - World IFAC Conference
  - IEEE Mediterranean Conference on Control and Automation
  - American Control Conference
  - Asian Control Conference
  - European Control Conference
  - Syroco Symposium

## ATTIVITA' SCIENTIFICA

Gli interessi scientifici si situano nell'area della teoria dei sistemi e del controllo. In prevalenza l'attività di ricerca riguarda aspetti metodologici, ma i risultati teorici conseguiti sono utilizzati in specifici settori applicativi quali: elaborazione di segnali e immagini biomediche, sequenze d'immagini, robotica industriale, controllo di veicoli sottomarini.

Più in dettaglio, i principali risultati dell'attività scientifica riguardano:

- Filtraggio ottimo di segnali biomedicali con stima della loro derivate successive.
- Filtraggio ottimo d'immagini e sequenze d'immagini con riconoscimento dei contorni.
- Filtraggio e controllo ottimi per sistemi infinito dimensionali.
- Controllo e localizzazione di robot mobili.
- Controllo a commutazione per sistemi con grandi incertezze parametriche.
- Tecniche di controllo a commutazione supervisionata per veicoli autonomi sottomarini.
- Approccio algebrico all'analisi e al controllo di sistemi con incertezze politopiche.
- Approccio algebrico al controllo a tempo finito di risposta e senza oscillazioni nascoste.
- Controllo robusto di sistemi lineari stazionari e non stazionari
- Controllo ottimo predittivo con vincoli rigidi sulle variabili di stato
- Pseudo-inversione di sistemi lineari incerti
- Controllo ottimo a due gradi di libertà tramite tecniche di pseudo-inversione
- Applicazione del controllo pseudo-invertente a sistemi non iperbolicici (alcuni tipi di elicottero) e a sistemi sotto-attuati (gru e carroponti).

**PUBBLICAZIONI PIU'  
SIGNIFICATIVE**

**2020**

A new approach to model predictive control based on two degrees of freedom control and B-splines input shaping

IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL

Autore/i: Orsini, Valentina; Jetto, L.; Romagnoli, Raffaele

**2020**

A robust least squares based approach to min-max model predictive control

INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL

Autore/i: Jetto, L.; Orsini, V.

**2020**

Two degrees of freedom control and B-spline functions as tools for a reduced complexity approach to MPC

(2020) Proceedings of the American Control Conference

Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina; Romagnoli, Raffaele

**2020**

Robust pseudo-inversion of polytopic systems using second order cone programming

Proceedings of the 28th IEEE Mediterranean Conference on Control Automation

Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2019**

From the Control Systems Theory to Intelligent Manufacturing and Services: Challenges and Future Perspectives

The First Outstanding 50 Years of "Università Politecnica delle Marche" Research Achievements in Physical Sciences and Engineering

Autore/i: Bonci, Andrea; Conte, Giuseppe; Corradini, Maria Letizia; Freddi, Alessandro; Jetto, Leopoldo; Ippoliti, Gianluca;

Longhi, Sauro; Monteriù, Andrea; Orlando, Giuseppe; Orsini, Valentina; Perdon, Anna Maria; Scaradozzi, David; Zanolì, Silvia

Maria

Editore: Springer Nature

Luogo di pubblicazione: Berlin

**2019**

Simultaneous Achievement of Open and Closed Loop Diagonal Dominance Through Constant Feedback

ASIAN JOURNAL OF CONTROL

Autore/i: Jetto, L.; Orsini, V.; Romagnoli, R.

**2018**

Constrained Transient Optimization Using B-Splines Functions as Control Inputs

MED 2018 - 26th Mediterranean Conference on Control and Automation

Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina; Romagnoli, Raffaele

Editore: Institute of Electrical and Electronics Engineers Inc.

**2018**

Constrained Optimal End-Effector Positioning Using Pseudo-Inversion and B-Splines: Numerical Simulation on the One Link Flexible Manipulator Linearized Model

MED 2018 - 26th Mediterranean Conference on Control and Automation

Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina; Romagnoli, Raffaele

Editore: Institute of Electrical and Electronics Engineers Inc.

**2018**

Enhancing the near decoupling property of closed-loop control systems through external constant feedback loop

JOURNAL OF PROCESS CONTROL

Autore/i: Jetto, L.; Orsini, V.

**2018**

A B-spline-based pseudo-inversion approach for constrained optimal output transition

INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL

Autore/i: Jetto, L.; Orsini, V.; Romagnoli, R.

**2017**

Gain margin based conditions for easy simultaneous achievement of open and closed loop diagonal dominance under unstructured uncertainties

20th IFAC World Congress

Autore/i: Jetto, L.; Orsini, V.; Romagnoli, R.

**2017**

B-splines and pseudo-inversion as tools for handling saturation constraints in the optimal set-point regulation

American Control Conference (ACC)

Autore/i: Jetto, L.; Orsini, V.; Romagnoli, R.

**2017**

A B-splines based feedforward action for constrained optimization of PID controllers performance

20th IFAC World Congress

Autore/i: Jetto, L.; Orsini, V.; Romagnoli, R.

**2017**

Modeling and quadratic stabilization of a class of linear uncertain time-varying systems

INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL

Autore/i: Jetto, Leopoldo; ORSINI, Valentina; Romagnoli, Raffaele

**2016**

Optimal transient performance under output set-point reset

INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL

Autore/i: IETTO, LEOPOLDO; ORSINI, Valentina; ROMAGNOLI, RAFFAELE

**2015**

The quadratic stabilization problem for LTV plants with arbitrary mode-switch dynamics and non uniformly bounded parametric uncertainties

Proceedings of the 2015 IEEE Conference on Control Applications (CCA)

Autore/i: IETTO, LEOPOLDO; ORSINI, Valentina; ROMAGNOLI, RAFFAELE

**2015**

A mixed numerical-analytical stable pseudo-inversion method aimed at attaining an almost exact tracking

INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL

Autore/i: IETTO, LEOPOLDO; ORSINI, Valentina; ROMAGNOLI, RAFFAELE

Classificazione: 1 Contributo su Rivista

Scheda della pubblicazione: <https://iris.univpm.it/handle/11566/159508> Collegamento a IRIS

**2015**

BMI based stabilization of linear uncertain plants with polynomially time varying parameters

IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL

Autore/i: IETTO, LEOPOLDO; ORSINI, Valentina; ROMAGNOLI, RAFFAELE

**2015**

Spline based pseudo-inversion of sampled data non minimum phase systems for an almost exact output tracking

ASIAN JOURNAL OF CONTROL

Autore/i: IETTO, LEOPOLDO; ORSINI, Valentina; ROMAGNOLI, RAFFAELE

**2014**

Output transition optimization through a multi-objective least square procedure

Proceedings of the 53rd IEEE Conference on Decision and Control

Autore/i: Jetto L.; Orsini V.; Romagnoli R.

**2014**

A new event-driven output based discrete-time control for the sporadic MIMO tracking problem

INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL

Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2014**

Robust stabilization of linear uncertain plants with polynomially time varying parameters

IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersOnline)

Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina; Romagnoli, Raffaele

**2014**

Improved set-points tracking of remotely operated underwater vehicles through a supervised pid control scheme  
JOURNAL OF MARINE ENGINEERING AND TECHNOLOGY  
Autore/i: Ippoliti, Gianluca; Jetto, Leopoldo; Longhi, Sauro

**2014**

A least squares based pseudoinversion approach for non hyperbolic linear systems  
Proceedings of the 22nd IEEE Mediterranean Conference on Control and Automation  
Autore/i: Jetto L.; Orsini V.; Romagnoli R.

**2014**

Accurate output tracking for non minimum phase non hyperbolic and near non hyperbolic systems  
EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL  
Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina; Romagnoli, Raffaele

**2013**

A spline-based technique for optimal set point regulation through pseudo-inversion of nonminimum phase linear systems  
Proceedings of the 9th Asian Control Conference  
Autore/i: Leopoldo Jetto; Valentina Orsini; Raffaele Romagnoli

**2013**

Almost perfect tracking through mixed numerical analytical stable pseudo inversion of non minimum phase plants  
Proceedings of the 52nd IEEE conference on Decision and Control  
Autore/i: Leopoldo Jetto; Valentina Orsini; Raffaele Romagnoli

**2012**

An iterative LMI scheme for output regulation of continuous-time LPV systems with inexact measured parameters  
Proceedings of the 20th Mediterranean Conference on Control and Automation  
Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina; Romagnoli, Raffaele

**2012**

A supervised switching control policy for LPV systems with inaccurate parameter knowledge  
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL  
Autore/i: Jetto L.; Orsini V.  
Classificazione: 1 Contributo su Rivista  
Schema della pubblicazione: <https://iris.univpm.it/handle/11566/63392> Collegamento a IRIS

**2011**

Relaxed stability conditions for linear time varying systems with applications to the robust stabilization  
Handbook of optimization theory: decision analysis and application  
Autore/i: L. IETTO; V. ORSINI  
Editore: Nova publisher science  
Classificazione: 2 Contributo in Volume  
Schema della pubblicazione: <https://iris.univpm.it/handle/11566/42242> Collegamento a IRIS

**2011**

Event-Triggered Internally Stabilizing Sporadic Control for MIMO Plants with Non Measurable State  
Proceedings of the 18th IFAC World Congress  
Autore/i: Leopoldo Jetto; Valentina Orsini

**2010**

Stabilizing switching control for LPV systems with arbitrarily large uncertainty on parameter measures  
4th IFAC Symposium on System Structure and Control  
Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2010**

Efficient LMI-based quadratic stabilization of interval LPV systems with noisy parameter measures  
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL  
Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2010**

An efficient LMI approach for the quadratic stabilisation of a class of linear, uncertain, time-varying systems  
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL  
Autore/i: Jetto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2010**

Mixed LPV/robust stochastic stabilization of LTV systems with uncertain gaussian parametric measures  
18th mediterranean conference on control and automation  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2009**

An LMI approach with improved numerical efficiency for the quadratic stabilization of a class of linear uncertain systems  
Proceedings of the European Control Conference,2009  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2009**

LMI conditions for the stability of linear uncertain polynomially time-varying systems  
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2009**

Some remarks on the robust Schur stability analysis of interval polynomials  
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2009**

Relaxed conditions for the exponential stability of a class of linear time-varying systems  
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2009**

Robust stability analysis of linear uncertain systems with polynomially time varying parameters  
Proceedings of the European Control Conference 2009  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2008**

A numerically efficient minimum variance filter for noise reduction in RGB color images  
Proceedings of the 16th Mediterranean Conference on Control and Automation  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2008**

Some remarks on the schur stability of interval polynomials  
Proceedings of the 16th Mediterranean conference on Control and Automation,  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2008**

LMI based stabilization of a class of switching LPV systems  
Proceedings of the 17th IFAC WORLD CONGRESS  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2008**

Supervised stabilisation of linear discrete-time systems with bounded variation rate  
IET CONTROL THEORY & APPLICATIONS  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2007**

Comparative Analysis of Mobile Robot Localization Methods Based on Proprioceptive and Exteroceptive Sensors  
Mobile Robots Perception & Navigation  
Autore/i: IPPOLITI, Gianluca; IETTO, LEOPOLDO; LONGHI, SAURO; MONTERIU', Andrea  
Editore: Advanced Robotic Systems International  
Luogo di pubblicazione: MAMMENDORF

**2007**

Relaxed sufficient conditions for the stability of continuous and discrete-time linear time-varying systems  
Proceedings of the 46th IEEE Conference on Decision and Control  
Autore/i: letto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2007**

Switched supervised stabilization of linear time-varying systems with bounded parameter variation rate  
Proceedings of the American Control Conference  
Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2006**

Hierarchically supervised control of linear plants with unpredictable mode-switch dynamics  
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL  
Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2006**

An eigenvalue perturbation result for stability bound with respect to biased structured perturbations  
Proceedings of the 14th Mediterranean Conference on Control Automation  
Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2006**

Switching Based Supervisory Control of Underwater Vehicles  
Advances in Unmanned Marine Vehicles. IEE Control Engineering Series 69  
Autore/i: Ippoliti, Gianluca; Ietto, Leopoldo; Longhi, Sauro  
Editore: The Institution of Electrical Engineers  
Luogo di pubblicazione: STEVENAGE

**2006**

Adaptive finite-dimensional optimal linear filtering of nD smooth Gaussian random fields  
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADAPTIVE CONTROL AND SIGNAL PROCESSING  
Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2006**

Minimum variance recursive estimation of n-D gaussian random fields  
6th Asian Control Conference  
Autore/i: L. IETTO; VALENTINA ORSINI

**2006**

Robust stabilization of a class of linear discrete-time time-varying systems: A LMI approach  
Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Control Applications  
Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina

**2006**

A supervised switching technique for the robust stabilization of a class of linear discrete time time varying systems",  
IEEE 9th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision  
Autore/i: CORRADINI M., L; Ietto, Leopoldo; Orlando, Giuseppe; Orsini, V.

**2005**

Improving the robustness properties of robot localization procedures with respect to environment features uncertainties  
Proceedings - 2005 IEEE International Conference on Robotics and Automation  
Autore/i: Ippoliti, Gianluca; Ietto, Leopoldo; La Manna, Alessia; Longhi, Sauro

**2005**

Improved set-points tracking of remotely operated underwater vehicles through a supervised PID control scheme  
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTE OF MARINE ENGINEERING, SCIENCE AND TECHNOLOGY (PART A) JOURNAL  
OF MARINE ENGINEERING AND TECHNOLOGY  
Autore/i: Ippoliti, Gianluca; Ietto, Leopoldo; Longhi, Sauro

**2005**

Localization of mobile robots: Development and comparative evaluation of algorithms based on odometric and inertial sensors  
JOURNAL OF ROBOTIC SYSTEMS  
Autore/i: Ippoliti, Gianluca; Ietto, Leopoldo; Longhi, Sauro

**2005**

Hierarchically supervised output regulation of linear plants with unpredictable parameter step changes  
IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersOnline)  
Autore/i: Ietto, Leopoldo; Orsini, Valentina



**2004**

Robust Stabilization of Multivariable Uncertain Plants via Switching Control  
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL  
Autore/i: CORRADINI M.L.; JETTO L.; G. ORLANDO  
Editore: IEEE / Institute of Electrical and Electronics Engineers Incorporated

**2004**

Hierarchical switching scheme for PID control of underwater vehicles  
Proceedings of the IFAC Conference on Control Applications in Marine Systems (CAMS 2004)  
Autore/i: IPPOLITI G.; JETTO L.; LONGHI S.

**2004**

Consistent on line estimation of environment features aimed at enhancing the efficiency of the localization procedure for a powered wheelchair  
Robotics: Trends, Principles, and Applications - International Symposium on Robotics and Applications, ISORA - Sixth Biannual World Automation Congress, WAC 2004  
Autore/i: Ippoliti, Gianluca; Ietto, Leopoldo; La Manna, Alessia; Longhi, Sauro

**2004**

Adaptively Switched Set-point Tracking PID Controllers  
In Proceedings of the 12th Mediterranean Conference on Control and Automation  
Autore/i: Ippoliti G.; Jetto L.; Longhi S.; Orsini V.

**2004**

A properly designed extended Kalman filtering approach for robot localization by sensors with different degree of accuracy  
Proceedings of the International Symposium on Robotics and Automation (ISRA'2004)  
Autore/i: IPPOLITI G.; JETTO L.; LONGHI S.; MONTERIU' A.

**2004**

Methods and Algorithms for Sensor Data Fusion Aimed at Improving the Autonomy of a Mobile Robot  
Advances in Control of Articulated and Mobile Robots  
Autore/i: BONCI, Andrea; IPPOLITI, Gianluca; IETTO, LEOPOLDO; LEO, TOMMASO; LONGHI, SAURO  
Editore: Springer-Verlag  
Luogo di pubblicazione: BERLIN

**2003**

" Regional assignment of invariant polynomial roots with stable controllers",  
CIRCUITS SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING  
Autore/i: Ietto, Leopoldo  
Editore: Birkhauser Boston Incorporated:c/o Springer Verlag, Classificazione: 1 Contributo su Rivista  
Scheda della pubblicazione: <https://iris.univpm.it/handle/11566/35392> Collegamento a IRIS

**2003**

Improving PID Control of Underwater Vehicles through a Hybrid Control Scheme  
1st IFAC Workshop on Guidance and Control of Underwater Vehicles  
Autore/i: Ippoliti, Gianluca; Ietto, Leopoldo; Longhi, Sauro

**2002**

An invariant approach for image registration in digital subtraction angiography  
PATTERN RECOGNITION  
Autore/i: BENTOUTOU Y.; TALEB N.; EL MEZOUAR M.C.; BENTOUTOU Y.; TALEB N.; L. IETTO  
Editore: Elsevier Science Limited:Oxford Fulfillment Center

**2001**

"Space-variant two-dimensional filtering of noisy images"  
Advances in Imaging and Electron Physics  
Autore/i: DE SANTIS A.; GERMANI A.; L. IETTO  
Editore: Academic Press

**2000**

Localization of industrial mobile robots: development and comparative evaluation of algorithms based on odometric and inertial sensors  
Second International Conference on Computers in Industry  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi; I. Sanchini

Editore: The Bahrain Society of Engineers

**2000**

Robust Output Tracking with Structured Perturbations: A Multiple Model Based Approach

EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL

Autore/i: M.L. CORRADINI; L. IETTO

Editore: LAVOISIER, 14, RUE DE PROVIGNY, CACHAN, FRANCE, 94236 Primo editore Springer-Verl. London

**2000**

Parameterized solution of periodic deadbeat control

IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL

Autore/i: L. IETTO; LONGHI S.

Editore: IEEE / Institute of Electrical and Electronics Engineers Incorporated

**1999**

A multiple-model based approach for the intelligent control of underwater remotely operated vehicles

Preprints of the 14th IFAC World Congress

Autore/i: M. Baldini; M.L. Corradini; L. Jetto; S. Longhi

Editore: Elsevier Science Ltd

**1999**

Assigning closed-loop invariant polynomials over polytopes for linear periodic systems

AUTOMATICA

Autore/i: L. IETTO; LONGHI S.

Editore: Elsevier Science Limited:Oxford Fulfillment Center

**1999**

On the optimality of a new class of 2D recursive filters

KYBERNETIKA

Autore/i: L. IETTO

Classificazione: 1 Contributo su Rivista

**1999**

"Stochastic modelling and 3D minimum variance recursive estimation of image sequences"

MULTIDIMENSIONAL SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING

Autore/i: L. IETTO

Editore: Kluwer Academic Publishers:Journals Department

**1999**

Localization of a wheeled mobile robot by sensor data fusion based on a fuzzy logic adapted Kalman filter

CONTROL ENGINEERING PRACTICE

Autore/i: JETTO L.; S. LONGHI; VITALI D.

**1999**

Parameterized solution of the dead-beat ripple-free control problem for multirate sampled-data systems

Proceedings of the 38th IEEE Conference on Decision and Control

Autore/i: L. Jetto; S. Longhi

Editore: IEEE

**1999**

Development and experimental validation of an adaptive extended Kalman filter for the localization of mobile robots

IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION

Autore/i: L. IETTO; LONGHI S.; VENTURINI G.

Editore: IEEE / Institute of Electrical and Electronics Engineers Incorporated

**1999**

Strong stabilization over polytopes

IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL

Autore/i: L. IETTO

**1998**

Development and experimental validation of an adaptive estimation algorithm for the on-line localization of mobile robots by multisensor fusion

Robot control 1997: SYROCO '97

Autore/i: L. Jetto; S. Longhi; G Venturini  
Editore: Published for the International Federation of Automatic Control by Pergamon  
Luogo di pubblicazione: Oxford

**1998**

Correction of odometric errors in mobile robot localization using inertial sensors  
Intelligent components for vehicles (ICV '98), A. Ollero (Ed)  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi; S. Zanoli  
Editore: Published for the International Federation of Automatic Control by Pergamon  
Luogo di pubblicazione: Oxford

**1998**

Localization of a wheeled mobile robot by sensor data fusion based on a fuzzy logic adapted Kalman filter  
Intelligent autonomous vehicles 1998 (IAV'98)  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi; D. Vitali  
Editore: Published for the International Federation of Automatic Control by Pergamon  
Luogo di pubblicazione: Oxford

**1998**

Optimal adaptive filtering of noisy images  
ADVANCES IN MODELLING & ANALYSIS. B. SIGNALS, INFORMATION, DATA, PATTERNS.  
Autore/i: Jetto, L; Taleb, N.

**1998**

Image registration for applications in digital subtraction angiography  
CONTROL ENGINEERING PRACTICE  
Autore/i: N. Taleb; L. Jetto

**1998**

On line fusion of sonar maps for multirobot systems cooperating in a partially unknown environment  
Theory and Practice of Control and Systems, (Eds. A Tornambè, G. Conte and A.M. Perdon)  
Autore/i: A. Barchiesi; L. Jetto; S. Longhi  
Editore: World Scientific  
Luogo di pubblicazione: Singapore

**1997**

Parameterization of periodic dead-beat controllers  
Proceedings of the European Control Conference (ECC97)  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi

**1997**

Two-dimensional recursive filtering algorithm with edge-preserving properties and reduced numerical complexity  
IEEE TRANSACTIONS ON CIRCUITS AND SYSTEMS. 2, ANALOG AND DIGITAL SIGNAL PROCESSING  
Autore/i: A. Concetti; L. Jetto

**1996**

Assigning invariant polynomials over polytopes  
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL  
Autore/i: L. JETTO  
Editore: IEEE / Institute of Electrical and Electronics Engineers Incorporated

**1996**

Exact output control for a family of linear plants with parameter uncertainties  
AUTOMATICA  
Autore/i: Conte G.; Jetto L.; Longhi S.; Perdon A.M.  
Editore: Elsevier Science Limited:Oxford Fulfillment Center

**1996**

Invariant polynomial assignment over polytopes for linear discrete-time periodic systems  
13th Ifac World Congress 1996  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi  
Editore: Elsevier Science Ltd

**1996**

The invariant polynomial assignment problem for linear periodic discrete-time systems  
KYBERNETIKA  
Autore/i: Ietto L.; Longhi S.

**1995**

A polynomial approach to the solution of the invariant polynomials assignment problem for periodic systems  
Proceedings of the 3rd IEEE Mediterranean Symposium on New Directions in Control and Automation  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi

**1995**

Ripple-free dead-beat tracking for multirate sampled-data systems  
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL  
Autore/i: GRASSELLI O.M.; IETTO L.; LONGHI S.

**1994**

Low "a priori" statistical information signal model for optimal smoothing and differentiation  
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADAPTIVE CONTROL AND SIGNAL PROCESSING  
Autore/i: S. Fioretti; L. Ietto

**1994**

Deadbeat ripple-free tracking with disturbance rejection: a polynomial approach  
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL  
Autore/i: L. Ietto

**1994**

Adaptive dead-beat control law for trajectory tracking of robotic manipulators  
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADAPTIVE CONTROL AND SIGNAL PROCESSING  
Autore/i: Ietto L.; Longhi S.; Papini A.

**1994**

Output tracking for a family of linear plants  
KYBERNETIKA  
Autore/i: Ietto L.; Longhi S.; Perdon A.M.

**1994**

Space-variant recursive restoration of noisy images  
IEEE TRANSACTIONS ON CIRCUITS AND SYSTEMS. 2, ANALOG AND DIGITAL SIGNAL PROCESSING  
Autore/i: A. De Santis; A. Germani; L. Ietto

**1993**

Approximation of the algebraic Riccati equation in the Hilbert space of Hilbert-Schmidt operators  
SIAM JOURNAL ON CONTROL AND OPTIMIZATION  
Autore/i: A. De Santis; A. Germani ; L. Jetto;

**1993**

Exact output control for a family of linear plants with parameter uncertainties  
Proceedings of the 12th IFAC World Congress  
Autore/i: G. Conte; L. Jetto; S. Longhi; A.M. Perdon

**1992**

Simultaneous tracking for a family of linear plants  
Proceedings of the 31st IEEE Conference on Decision and Control, 1992  
Autore/i: G. Conte; L. Jetto; S. Longhi; A. M. Perdon  
Editore: IEEE

**1992**

Adaptive dead-beat trajectory tracking of robotic manipulators  
Mathematics of the Analysis and Design of Process Control, P. Borne, S.G. Tzafestas and N.-E. Radhy (Eds)  
Autore/i: A. Fratini; L. Jetto; S. Longhi  
Editore: North-Holland  
Luogo di pubblicazione: Amsterdam

**1991**

Realization and performance evaluation of a class of image models for recursive restoration problems  
INTERNATIONAL JOURNAL OF SYSTEMS SCIENCE  
Autore/i: M.A. Bedini; L. Jetto

**1991**

Simultaneous ripple-free tracking problem for multirate sampled-data systems  
Proceedings of the 30th IEEE Conference on Decision and Control, 1991  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi  
Editore: IEEE

**1991**

Continuous output dead-beat control of multivariable multirate sampled-data systems  
New Trends in System Theory, G. Conte, A.M. Perdon and B. Wyman (Eds)  
Autore/i: O.M. Grasselli; L. Jetto; S. Longhi  
Editore: Birkhäuser  
Luogo di pubblicazione: Boston, Cambridge (MA)

**1990**

Deadbeat controllers with ripple-free requirement for SISO discrete systems  
IEE PROCEEDINGS. PART D. CONTROL THEORY AND APPLICATIONS  
Autore/i: L. Jetto

**1990**

Geometric modelling of non-redundant manipulators: integration with kinematic and dynamic modelling  
Proceedings of the International Conference on Automation, Robotics and Computer Vision (ICARCV'90)  
Autore/i: S. Fioretti; L. Jetto; S. Longhi  
Editore: McGraw-Hill Book Co.  
Luogo di pubblicazione: Singapore

**1990**

Image modelling by smooth two-dimensional gaussian processes in the recursive restoration problem  
PHYSICA MEDICA  
Autore/i: A. De Santis; A. Germani; L. Jetto

**1990**

Reliable in vivo estimation of the Instantaneous Helical Axis in human segmental movements  
IEEE TRANSACTIONS ON BIOMEDICAL ENGINEERING  
Autore/i: S. Fioretti; Jetto L.; Leo T.

**1989**

Accurate derivative estimation from noisy data: a state-space approach  
INTERNATIONAL JOURNAL OF SYSTEMS SCIENCE  
Autore/i: S. FIORETTI; L. IETTO

**1989**

Ripple-free tracking problem  
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL  
Autore/i: L. Jetto

**1989**

Parameter estimation in self-tuning control of robotic manipulators  
Computing and Computers for Control Systems, P. Borne, S.G. Tzafestas, P. Breedveld and G. Dauphin-Tanguy (Eds)  
Autore/i: L. Jetto; S. Longhi  
Editore: J.C. Baltzer AG Scientific Publishing Co.  
Luogo di pubblicazione: Basel

**1988**

Galerkin approximation for optimal linear filtering of infinite dimensional linear systems  
SIAM JOURNAL ON CONTROL AND OPTIMIZATION  
Autore/i: A. Germani; L. Jetto; M. Piccioni

**1988**

Image modeling and restoration: A new approach

CIRCUITS SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING

Autore/i: A. Germani; L. Ietto

**1985**

Small-computer procedure for optimal filtering of haemodynamic data

MEDICAL & BIOLOGICAL ENGINEERING & COMPUTING

Autore/i: Ietto L.

**1985**

A simple algorithm for defining the mean cardiac cycle of aortic flow and pressure during steady-state

COMPUTERS AND BIOMEDICAL RESEARCH

Autore/i: BURATTINI R.; FIORETTI S.; IETTO L.

Editore: American Medical Informatics Association

**1984**

A simple algorithm for defining the mean cardiac cycle on the basis of aortic blood flow

Computer-Aided Biomedical Imaging and Graphics Physiological Measurement and Control

Autore/i: BURATTINI R.; FIORETTI S.; IETTO L.

Editore: The Biological Engineering Society

Luogo di pubblicazione: London

---

Aggiornato a: mese Marzo 2021

Autorizzazione al trattamento dei dati personali ai sensi della vigente normativa sulla Privacy