

Curriculum Vitae di Gianantonio Magnani

Gianantonio Magnani ha ricevuto la laurea in Ingegneria Elettronica dal Politecnico di Milano nel 1978.

Dal 1979 fino a metà del 1984 ha lavorato presso il Centro Ricerche in Automatica dell'ENEL, occupandosi di modellistica, simulazione e controllo di impianti per la produzione di energia elettrica nucleari, solari e termoelettrici.

Successivamente, fino a tutto il 1985 ha lavorato presso la SDI spa contribuendo alla realizzazione di uno dei primi sistemi di controllo digitale diretto in Italia, relativo ad un di impianto di generazione di energia e vapore, e di un sistema per la scoperta e localizzazione dell'ipocentro di microeventi sismici nell'area di Larderello, in Toscana.

Dopo un breve periodo presso la Laben spa, dove ha partecipato alla realizzazione del Sistema di check-out del satellite Tethered, è stato assunto da Fiar spa, azienda di sistemi elettronici per la difesa e lo spazio, ora parte di Selex ES, società operativa di Finmeccanica, dove è rimasto fino al 1992 con diversi ruoli di responsabilità di unità aziendali e occupandosi di aspetti tecnici e gestionali di progetti di robotica industriale e spaziale.

Nel 1992 ha iniziato la carriera accademica come professore associato di Controlli Automatici e Robotica al Politecnico di Milano. Nel 2001 è diventato professore ordinario. Al Politecnico ha tenuto regolarmente gli insegnamenti di Robotica Industriale, poi Fondamenti di Robotica, e Tecnologie dei sistemi di controllo, prima per l'ambito dell'automazione industriale poi per quello aeronautico.

I suoi interessi di ricerca hanno riguardato, e riguardano, la robotica e la mecatronica, e in particolare il controllo di posizione e forza e la pianificazione delle traiettorie di robot industriali e mobili, i servomeccanismi di posizione e la mecatronica. Ha partecipato con ruoli diversi a numerosi progetti finanziati da aziende ed enti di ricerca nazionali e internazionali. E' stato coautore di circa 140 pubblicazioni, di cui circa un quarto su riviste scientifiche internazionali.

Dal 2006 al 2008 è stato vicedirettore del Dipartimento di Elettronica e Informazione del Politecnico di Milano, e dal 2009 al 2012 direttore dello stesso dipartimento. Dal 2013 e fino a novembre 2015 è stato direttore del Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria del Politecnico di Milano ed inoltre è stato membro del Senato Accademico del Politecnico di Milano (dal 2011). Dal 2013 è vicepresidente del consorzio Cefriel ed è stato nel consiglio di amministrazione di Poliedra fino al 2015. Da novembre 2015 è Presidente della Fondazione Politecnico di Milano.

E' stato membro del Comitato Tecnico Scientifico della Direzione Nuova Economia Ricerca e Innovazione Tecnologica della Regione Lombardia dal 2003 al 2005. E' Senior Member del IEEE (Institute of Electrical and Electronic Engineers), member del Technical Committee on Mechatronics of the International Federation of Automatic Control (IFAC). E' stato co-chair del IEEE Robotics and Automation Society Membership Admission and Retention Standing Committee, and associate editor del IFAC Journal Mechatronics. Attualmente è associate editor di Mechatronics e Control Engineering Practice, altro IFAC Journal. Ha contribuito in varie posizioni all'organizzazione di conferenze nazionali ed internazionali. E' infine membro dell'Advisory Board del progetto PERASPERA (Plan the European Roadmap and its Activities for SPace Exploitation of Robotics and Autonomy), finanziato dalla Comunità Europea e coordinato dall'Agenzia Spaziale Europea (ESA).

Febbraio 2016

