



Angelo Coppola

Nazionalità: Italiana **Data di nascita:**

Numero di telefono:

Indirizzo e-mail: angelo.coppola@unina.it

LinkedIn:

ESPERIENZA LAVORATIVA

Ricercatore a Tempo Determinato - a (RTDa)

Università degli Studi di Napoli Federico II [01/10/2023]

Città: Napoli

Paese: Italia

Ingegneria dei Sistemi di Trasporto

Assegnista di Ricerca

Dipartimento di Ingegneria Civile, Edile ed Ambientale, Università di Napoli "Federico II" [01/04/2022 – 30/03/2023]

Città: Napoli

Paese: Italia

Analisi e sviluppo di strategie, requisiti ed architetture per la realizzazione di una rete nazionale di servizi ITS.

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Dottorato di Ricerca in Ingegneria dell'Automazione

Scuola Politecnica e delle Scienze di Base - Università degli Studi di Napoli "Federico II" [31/10/2018 – 24/05/2022]

Città: Napoli,

Paese: Italia

Voto finale: Eccellente con lode – **Livello EQF:** livello 8 EQF

Tesi: ITS services and advanced vehicle control for complex traffic scenarios

Laurea magistrale in Ingegneria dei Sistemi di Idraulici e di Trasporto

Scuola Politecnica e delle Scienze di Base - Università degli Studi di Napoli "Federico II" [29/02/2016 – 10/07/2018]

Città: Napoli

Paese: Italia

Campi di studio: ingegneria, attività manifatturiere e costruzioni

Voto finale: 110/110 con Lode – **Livello EQF:** livello 7 EQF

Tesi: Validazione virtuale di veicoli autonomi e connessi

Laurea Triennale in Ingegneria Civile

Scuola Politecnica e delle Scienze di Base - Università degli Studi di Napoli "Federico II" [30/09/2011 – 31/01/2016]

Città: Napoli

Paese: Italia

Campi di studio: Ingegneria, attività manifatturiere e costruzioni: *Ingegneria edile e civile*
Voto finale: 98/110 – **Livello EQF:** Livello 6 EQF

Tesi: "Esperimenti di comunicazione veicolo-infrastruttura basati su tecnologia zigbee"

Diploma di Liceo Scientifico

Liceo Scientifico Statale "Emilio Segrè" [08/2006 – 07/2011]

Indirizzo: 80016 Marano di Napoli

Voto finale: 100/100 – **Livello EQF:** Livello 4 EQF

PUBBLICAZIONI

Fuzzy-based Variable Speed Limits System under Connected Vehicle environment: A Simulation Based Case Study in the city of Naples

[2023]

Coppola, Angelo; Di Costanzo, Luca; Pariota, Luigi; Bifulco, Gennaro Nicola. (2023)

IEEE Open Journal of Intelligent Transportation Systems (Early Access).

DOI: 10.1109/OJITS.2023.3266267.

Cooperative driving of heterogeneous uncertain nonlinear connected and autonomous vehicles via distributed switching robust PID-like control

[2023]

Coppola, Angelo; Lui, Dario Giuseppe, Petrillo, Alberto; Santini, Stefania. (2023).

Information Sciences (Elsevier). Volume 625. Pagine 277-298.

DOI 10.1016/j.ins.2023.01.045.

Eco-Driving Control Architecture for Platoons of Uncertain Heterogeneous Nonlinear Connected Autonomous Electric Vehicles

[2022]

Coppola, Angelo; Lui, Dario Giuseppe, Petrillo, Alberto; Santini, Stefania. (2022).

IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems (IEEE). Volume 23. Numero 12. Pagine 24220-24234.

DOI 10.1109/TITS.2022.3200284.

Decentralized cooperative crossing at unsignalized intersections via vehicle-to-vehicle communication in mixed traffic flows

[2022]

Bifulco, Gennaro Nicola; Coppola, Angelo; Petrillo, Alberto; Santini, Stefania. (2022).

Journal of Intelligent Transportation Systems: Technology, Planning, and Operations (Taylor & Francis). Pagine 1-26.

DOI 10.1080/15472450.2022.2124868.

An Integrated Simulation Environment to test the effectiveness of GLOSA services under different working conditions.

[2022]

Coppola, Angelo; Di Costanzo, Luca; Pariota, Luigi; Santini, Stefania; Bifulco, Gennaro Nicola. (2022).

Transportation Research Part C: Emerging Technologies (Elsevier). Volume 134. DOI 10.1016/j.trc.2021.103455. (Open Access).

DOI 10.1016/j.trc.2021.103455.

~~Distributed nonlinear model predictive control for connected autonomous electric vehicles platoon with distance-dependent air drag formulation~~

[2021]

Caiazzo, Bianca; Coppola, Angelo; Petrillo, Alberto; Santini, Stefania. (2021).

Energies (MDPI). Volume 14. Numero 16. (Open Access)

DOI 10.3390/en14165122.

~~Combined Energy-oriented Path following and Collision Avoidance approach for Autonomous Electric Vehicles via Nonlinear Model Predictive Control~~

[2021]

Bifulco, Gennaro Nicola; Coppola, Angelo; Loizou, Savvas G; Petrillo, Alberto; Santini, Stefania. (2021).

21st IEEE International Conference on Environment and Electrical Engineering and 2021 5th IEEE Industrial and Commercial Power System Europe, IEEEIC / I and CPS Europe 2021 – Proceedings (IEEE). DOI 10.1109/IEEEIC/ICPSEurope51590.2021.9584501.

~~Route guidance systems based on the macroscopic fundamental diagram concept: A Simulation Based Case Study in the city of Portici~~

[2021]

Tesone, Alessio; Coppola, Angelo; Di Costanzo, Luca; Pariota, Luigi; Bifulco, Gennaro Nicola. (2021).

21st IEEE International Conference on Environment and Electrical Engineering and 2021 5th IEEE Industrial and Commercial Power System Europe, IEEEIC / I and CPS Europe 2021 – Proceedings (IEEE).

DOI 10.1109/IEEEIC/ICPSEurope51590.2021.9584783.

~~Distributed fixed-time leader-tracking control for heterogeneous uncertain autonomous connected vehicles platoons~~

[2021]

Coppola, Angelo; Lui, Dario Giuseppe; Petrillo, Alberto; Santini, Stefania. (2021).

29th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED) - Proceedings (IEEE). Pagine 554-559.

DOI 10.1109/MED51440.2021.9480345.

~~Adaptive Cruise Control for Autonomous Electric Vehicles based on Q-learning algorithm~~

[2021]

Coppola, Angelo; Petrillo, Alberto; Rizzo, Renato; Santini, Stefania. (2021).

AEIT International Annual Conference (AEIT) – Proceedings (IEEE).

DOI 10.23919/AEIT53387.2021.9627059.

~~Energy-Oriented Inter-Vehicle Distance Optimization for Heterogeneous E-Platoons~~

[2021]

Autori: Caiazzo, Bianca; Coppola, Angelo; Petrillo, Angelo; Santini, Stefania. (2021).

Optimization and Data Science: Trends and Applications, AIRO Springer Series (Springer International Publishing). Volume 6. Pagine 113-125.

DOI 10.1007/978-3-030-86286-2_9.

~~Integrating tools for an effective testing of connected and automated vehicles technologies~~

[2020]

Authors: Luigi Pariota, Angelo Coppola, Luca Di Costanzo, Antonio Di Vico, Arcangelo Andolfi, Claudio D'Aniello, Gennaro

Nicola Bifulco (2020).

IET Intelligent Transport Systems (Wiley Online Library). Volume 14. Numero 9. Pagine 1025-1033.

DOI 10.1049/iet-its.2019.0678.

Variable Speed Limits System: A Simulation-Based Case Study in the city of Naples

[2020]

Autori: Luca Di Costanzo, Angelo Coppola, Luigi Pariota, Alberto Petrillo, Stefania Santini, Gennaro Nicola Bifulco (2020). IEEE International Conference on Environment and Electrical Engineering and 2020 IEEE Industrial and Commercial Power Systems Europe (EEEIC / I&CPS Europe – Proceedings (IEEE).

DOI 10.1109/EEEIC/ICPSEurope49358.2020.9160560.

Intersection Crossing in Mixed Traffic Flow Environment leveraging V2X information

[2019]

Autori: Gennaro Nicola Bifulco, Bianca Caiazzo, Angelo Coppola, Stefania Santini (2019).

IEEE International Conference on Connected Vehicles and Expo (ICCVE) - Proceedings (IEEE).

DOI 10.1109/ICCVE45908.2019.8965228

Motivating the need for an integrated software architecture for Connected and Automated Vehicles technologies development and testing

[2019]

Autori: Luigi Pariota, Angelo Coppola, Luca Di Costanzo, Claudio D'Aniello, Gennaro Nicola Bifulco. (2019)

6th International Conference on Models and Technologies for Intelligent Transportation Systems (MT-ITS) – Proceedings (IEEE).

DOI 10.1109/MTITS.2019.8883327.

Green Light Optimal Speed Advisory: a C-ITS to improve mobility and pollution

[2019]

Autori: Pariota, Luigi; Di Costanzo, Luca; Coppola, Angelo; D'Aniello, Claudio; Bifulco, Gennaro Nicola. (2019).

IEEE International Conference on Environment and Electrical Engineering and 2019 IEEE Industrial and Commercial Power Systems Europe (EEEIC / I&CPS Europe) – Proceedings (IEEE). DOI 10.1109/EEEIC.2019.8783573.

CONFERENZE E SEMINARI

AEIT International Annual Conference (AEIT)

[04/10/2021]

Presentazione del paper “Adaptive Cruise Control for Autonomous Electric Vehicles based on Q-learning algorithm”.

2021 IEEE International Conference on Environment and Electrical Engineering and 2021 IEEE Industrial and Commercial Power Systems Europe (EEEIC/I&CPS Europe)

[Bari, Italia., 07/09/2021]

Presentazione del paper “Combined Energy-oriented Path Following and Collision Avoidance approach for Autonomous Electric Vehicles via Nonlinear Model Predictive Control”.

2021 29th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED)

[Bari (Italia), 24/06/2021]

Presentazione del paper “Distributed Fixed-Time Leader-Tracking Control for Heterogeneous Uncertain Autonomous Connected Vehicles Platoons”.

2020 IEEE International Conference on Environment and Electrical Engineering and 2020 IEEE Industrial and Commercial Power Systems Europe (EEEIC/I&CPS Europe)

[Madrid, Spagna, 08/06/2020]

Presentazione del paper "Variable Speed Limits System: A Simulation-Based Case Study in the city of Naples"

2019 IEEE International Conference on Connected Vehicles and Expo (ICCVE)

[Graz, Austria, 03/11/2019]

Presentazione del paper "Intersection crossing in mixed traffic flow environment leveraging v2x information"

COMPETENZE DIGITALI

Gestione autonoma della posta e-mail / Ottimo uso Matlab/Simulink / Eccellente uso pacchetto Office / Padronanza del LaTeX / buona conoscenza cad e autocad / Buona conoscenza dell'ambiente di simulazione SUMO(Simulation of Urban Mobility) / Conoscenza base BIM Revit

ONORIFICENZE E RICONOSCIMENTI

Premi per attività di ricerca: "Best Ph.D. Dissertation Award" (anno 2022)

IEEE Italy Intelligent Transportation Systems Society [13/06/2022]

Premio "Best Ph.D. Dissertation Award" (anno 2022), conferito dalla IEEE Italy Intelligent Transportation Systems Society per la migliore tesi di dottorato su tematiche afferenti al campo Intelligent Transportation Systems.

Link:<https://r8.ieee.org/italy-itss/best-dissertation-award/>

RETI E AFFILIAZIONI

Socio Junior della Società Italiana Docenti di Trasporti (SIDT).

[2022 – Attuale]

Membro del Communication Team in qualità di Webmaster della IEEE Intelligent Transportation Systems Society - Italian Chapter.

[2021 – Attuale]

Membro della IEEE Intelligent Transportation Systems Society - Italian Chapter.

[2021 – Attuale]

Membro della IEEE Intelligent Transportation Systems Society

[2019 – Attuale]

Membro dell'Ordine Ingegneri di Napoli

[30/05/2019 – Attuale]

PATENTE DI GUIDA

Patente di guida: B

COMPETENZE LINGUISTICHE

Lingua madre: **italiano**

Altre lingue:

inglese

ASCOLTO B2 **LETTURA** B2 **SCRITTURA** B2

PRODUZIONE ORALE B2 **INTERAZIONE ORALE** B2

Livelli: A1 e A2: Livello elementare B1 e B2: Livello intermedio C1 e C2: Livello avanzato

Autorizzo il trattamento dei miei dati personali presenti nel CV ai sensi dell'art. 13 d. lgs. 30 giugno 2003 n. 196 - "Codice in materia di protezione dei dati personali" e dell'art. 13 GDPR 679/16 - "Regolamento europeo sulla protezione dei dati personali".

10/09/2023