Andrea Brugnoli



Docteur-Ingénieur en Automatique



2015-2017

2014-2017

2011-2014

Formation

ISAE-Supaero Toulouse, France

Thèse en Automatique. Encadrants: Daniel Alazard, Valérie Budinger et Denis Matignon 2017-2020 Une formulation port-Hamiltonienne des structures flexibles. Modélisation et discrétisation symplectique par éléments finis.

Université Paris Saclay/Supélec

Paris/Toulouse, France Master recherche en automatique et traitement d'images 2016-2017

Modules: identification paramétrique, contrôle avancée des structures flexibles, traitement d'images.

ISAE-Supaero Toulouse. France

Double Diplôme en génie aéronautique et aérospatial

Spécialisation mathématiques appliques (calcul scientifique) et automatique avancée.

Politecnico di Milano Milan. Italie

Master en génie spatial, 110/110 avec mention

Modules : Mécanique orbitale, dynamique et contrôle des structures, propulsion thermochimique.

Politecnico di Milano Milan, Italie

Licence en génie mécanique, 110/110 avec mention

Modules : méthode des éléments finis, vibrations mécaniques, calcul numérique

Liceo Classico Scipione Maffei Verona. Italie

Baccalauréat Littéraire, 100/100 2006-2011

Expériences

University of Twente Enschede, Pays Bas

Chercheur post-doctorant Methodes numeriques pour problèmes couplés fluide-structure.

Subvention avancée ERC. Chercheur principal: Stefano Stramigioli.

Toronto, Canada Institut CIFAR

Ecole d'été en intelligence artificielle et apprentissage par renforcement

Juillet 2021

ITA-Instituto Tecnológico de Aeronáutica

São José dos Campos, Brésil Chercheur invité Janvier 2019, 4 mois

Collaboration avec Flavio Cardoso-Riberio: méthodes numériques pour discrétisation des systèmes port-Hamiltoniens.

CNES-Centre national des études spatiales

Toulouse

Janvier 2017, 6 mois Stage fin études

Analyse des débris spatiaux soumis à la pression de radiation solaire pour identifier configurations stable en pointage.

Politecnico di Milano en partenariat avec Danieli S.p.A

Milan/Buttrio, Italie

Nov. 2020 - Nov. 2022

Dynamique d'un manipulateur pour machines de forgeage

2014. 4 mois

Modélisation cinématique et analyse dynamique. Projet sélectionné pour une présentation finale chez Danieli.

Activités pédagogiques

J'ai effectué mes activités d'enseignement à l'Institut Supérieur de l'Aéronautique et de l'Espace, soit pour la formation ingénieur, soit pour le master international.

Année	Niveau	Nature	Discipline	Durée
2019-2020	L1	TD	Résolution numérique des EDP	6h
	L1	TD	Optimisation	6h
2018-2019	L2	TP-TD	Automatique	20h
	L2	TD	Contrôle des structures flexibles	8h
	L2	TP-TD	Automatic control	15h
2017-2018	L2	TP-TD	Automatique	20h
	L2	TP-TD	Automatic control	15h

Activités scientifiques

Année	Lieu	Description
2021	Enschede	Proposition de la thèse "On the modeling and mechanical design of flexures (compliant mechanisms)" entre le département de Robotique et le département d'ingénierie de précision à l'Unieversité de Twente (avec Marijn Nijenhuis).
2021	Berlin	Organisation de la session invitée: "Theoretical and numerical advancements in Hamiltonian formulations of continuum mechanics" pour la conference "Lagrangian and Hamiltonian method in non linear control 2021".
2020	_	Réviseur du Journal "Journal of Elasticity".
2019 -2020	ISAE-Supaero	Organisation et encadrement du projet ingénierie et entreprise inti- tulé "Simulation et contrôle des structures thermoélastiques pour applications spatiales".

Langues

Anglais: courant
Français: courant
Espagnol: intermédiaire
Portugais: intermédiaire
Italien: langue maternelle

Compétences informatiques

Programmes: Abaqus, Inventor, Solid Works, Labview Langages: Python (en particulier librairies à éléments finis Firedrake et Fenics), Matlab/Simulink, Java, C, LATEX