



SELEZIONE PUBBLICA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 22/02/2022, N. 1811 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 18/03/2022, n. 22 PER N. 1 POSTO DI RICERCATORE UNIVERSITARIO CON CONTRATTO DI LAVORO SUBORDINATO A TEMPO DETERMINATO (SENIOR) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3 LETTERA B - L. 240/2010, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/G1 - AUTOMATICA (COD. PROCEDURA 2022_RTDB_DEIB_8).

RELAZIONE FINALE

La Commissione Giudicatrice, nominata con D.R. rep. N. 5152 prot. N. 130498 del 25/05/2022, composta dai seguenti professori:

Prof. LEVA Alberto - Politecnico di Milano;
Prof.ssa VALCHER Maria Elena - Università degli Studi di Padova;
Prof. PREVIDI Fabio - Università degli Studi di Bergamo.

si è insediata il giorno 27 giugno 2022 alle ore 09.00.

Ogni Commissario si è collegato dalla propria postazione telematica.

In apertura di seduta i componenti della Commissione giudicatrice hanno individuato il Presidente ed il Segretario della Commissione:

PROF.SSA VALCHER MARIA ELENA, professoressa di I fascia presso Università degli Studi di Padova, Presidente;
PROF. LEVA ALBERTO, professore di I fascia presso Politecnico di Milano, Segretario.

Ognuno dei membri della Commissione ha dichiarato di non avere un rapporto di coniugio o di parentela o di affinità fino al IV grado compreso o un rapporto di unione civile tra persone dello stesso sesso, così come regolato dall'Art. 1 della Legge 20.05.2016, n. 76, e di non essere in stato di convivenza di fatto così come regolato dall'Art. 1 - commi 37 e ss. della Legge 20.05.2016, n. 76 con gli altri componenti della stessa Commissione e che non sussistevano le cause di astensione di cui agli artt. 51 e 52 del c.p.c.

I componenti della Commissione Giudicatrice e il Segretario della stessa hanno dichiarato inoltre, ai sensi dell'art. 35-bis del D.Lgs. 165/2001, di non aver riportato condanne penali, anche con sentenze non passate in giudicato, in reati previsti nel capo I del titolo II del libro secondo del codice penale.

La Commissione ha fissato in tale seduta i criteri e i parametri con i quali è stata effettuata la valutazione dei titoli e della produzione scientifica, stabilendo il punteggio massimo e quello minimo al di sotto del quale non si consegue l'idoneità.

Il giorno 22 luglio 2022 alle ore 09.00 la Commissione si è riunita, in forma telematica, per prendere visione dell'elenco dei candidati, che risultavano essere:

- 1) BISOFFI Andrea
- 2) CAMURRI Marco
- 3) COGNETTI Marco
- 4) FALCO Pietro
- 5) MICHIELETTO Giulia
- 6) SAKCAK Basak
- 7) SCAGLIONI Bruno
- 8) ZINO Lorenzo



Ognuno dei componenti della Commissione ha dichiarato di non avere un rapporto di coniugio o di parentela o di affinità fino al IV grado compreso o un rapporto di unione civile tra persone dello stesso sesso, così come regolato dall'Art. 1 della Legge 20.05.2016, n. 76, e di non essere in stato di convivenza di fatto così come regolato dall'Art. 1 - commi 37 e ss. della Legge 20.05.2016, n. 76 con i candidati e che non sussistevano le cause di astensione di cui all'art 51 c.p.c. e 52 del c.p.c.

La Commissione, dopo adeguata valutazione e sulla base dei criteri stabiliti nella prima riunione, ha proceduto collegialmente all'espressione di un motivato giudizio analitico sui titoli, considerando specificamente la significatività che essi assumono in ordine alla qualità e quantità dell'attività di ricerca svolta, sul curriculum e sulla produzione scientifica, ivi compresa la tesi di dottorato, valutando inoltre la consistenza complessiva della produzione scientifica dei candidati, l'intensità e la continuità temporale della stessa.

La Commissione, sulla base dei giudizi espressi, ha proceduto ad una valutazione comparativa dei candidati esprimendo quindi, collegialmente e per ciascun candidato, un motivato giudizio complessivo. Tali valutazioni vengono allegate alla presente relazione finale e ne costituiscono parte integrante (allegato n. 1 alla relazione finale).

A seguito della valutazione preliminare sono stati ammessi alla discussione pubblica dei titoli e della produzione scientifica con la Commissione i seguenti candidati:

- 1) BISOFFI Andrea
- 2) CAMURRI Marco
- 3) COGNETTI Marco
- 4) FALCO Pietro
- 5) MICHIELETTO Giulia
- 6) ZINO Lorenzo

il giorno 31 agosto 2022 alle ore 09.00 la Commissione si è riunita, in forma telematica, per prendere visione dell'elenco dei candidati ammessi alla discussione.

Alle ore 09.05 si è proceduto all'appello dei candidati convocati alla discussione pubblica dei titoli e della produzione scientifica, e alla prova di accertamento della lingua, che si è svolta in forma telematica.

Risultavano presenti i candidati sotto indicati dei quali veniva accertata l'identità personale mediante l'esibizione, tramite webcam, di un documento di identità in corso di validità.

I candidati sono stati chiamati a sostenere la discussione in ordine alfabetico:

- 1) BISOFFI Andrea
- 2) CAMURRI Marco
- 3) FALCO Pietro
- 4) MICHIELETTO Giulia

Alle ore 09.15 la Commissione ha iniziato il colloquio con il candidato BISOFFI Andrea.
Il colloquio è terminato alle ore 09.47.

Alle ore 09.48 la Commissione ha iniziato il colloquio con il candidato CAMURRI Marco.
Il colloquio è terminato alle ore 10.21.

Alle ore 10.22 la Commissione ha iniziato il colloquio con il candidato FALCO Pietro.
Il colloquio è terminato alle ore 10.51.

Alle ore 10.52 la Commissione ha iniziato il colloquio con il candidato MICHIELETTO Giulia.
Il colloquio è terminato alle ore 11.23.

La seduta è stata sospesa alle ore 11.30 e ripresa alle ore 14.10.

A seguito della discussione, dopo adeguata valutazione, sulla base ai criteri stabiliti e dei giudizi espressi nella valutazione preliminare, la Commissione ha proceduto all'attribuzione di un punteggio ai singoli titoli, a ciascuna delle pubblicazioni presentate ed alla consistenza complessiva della produzione scientifica, l'intensità e la continuità temporale della stessa, nonché alla valutazione della conoscenza della lingua straniera. Tali valutazioni vengono allegate alla presente relazione finale e ne costituiscono parte integrante (allegato n. 2 alla relazione finale).

È stata quindi redatta una graduatoria di merito tenendo conto dei punteggi conseguiti (allegato n. 3 alla relazione finale).

La seduta è terminata alle ore 15.40.

LA COMMISSIONE

Prof. Maria Elena VALCHER (Presidente, firmato digitalmente)

Prof. Fabio PREVIDI (Componente, firmato digitalmente)

Prof. Alberto LEVA (Segretario, firmato digitalmente)



SELEZIONE PUBBLICA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 22/02/2022, N. 1811 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 18/03/2022, n. 22 PER N. 1 POSTO DI RICERCATORE UNIVERSITARIO CON CONTRATTO DI LAVORO SUBORDINATO A TEMPO DETERMINATO (SENIOR) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3 LETTERA B - L. 240/2010, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/G1 - AUTOMATICA (COD. PROCEDURA 2022_RTDB_DEIB_8).

ALLEGATO n.1 alla RELAZIONE FINALE

CANDIDATO: BISOFFI Andrea

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	Il candidato ha conseguito il Dottorato in Materials, Mechatronics and Systems Engineering (dottorato europeo) presso l'Università di Trento nel 2017 con una tesi dal titolo "Weak Lyapunov functions for hybrid dynamical systems: applications to electrical and mechanical systems". Il titolo è pienamente congruente con il settore della procedura; il giudizio è <i>ottimo</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	Il candidato è stato docente titolare di 3 moduli di Advanced Digital and Hybrid Control Systems nel periodo 2019-2022 presso l'Università di Groningen, Olanda; è stato esercitatore per 4 moduli di Fundamentals of Automatic control o Automatic Control presso l'Università di Trento; è stato supervisore di 2 tesi di dottorato. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	Il candidato ha svolto attività di ricerca in qualità di post-doc presso l'Università di Groningen (Olanda) e il KTH (Royal Institute of Technology, Stoccolma, Svezia) dal 2017 a oggi; nel 2014 è stato collaboratore di ricerca presso il Politecnico di Milano. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	Il candidato ha partecipato a 2 gruppi di ricerca, relativi a un grant ERC e uno H2020; ha contribuito alla scrittura di due progetti, uno con il KTH come partner e uno nel contesto di una Marie Curie fellowship. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Titolarità di brevetti.	Il candidato è co-titolare del brevetto italiano MI2014A001024/102014902266767, holder Politecnico di Milano, titolo "Signaling system for optimizing the fuel consumption of a vehicle travelling on a road with traffic lights ("Sistema di segnalazione per ottimizzare i consumi di un veicolo nella percorrenza di strade semaforizzate"). Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	Il candidato ha partecipato come relatore a diversi congressi internazionali e ha tenuto 5 invited talk presso università italiane o straniere. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	Il candidato è stato outstanding reviewer per le IEEE Control System Letters nel 2020. Il giudizio sul titolo è <i>sufficiente</i> .



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Il candidato Bisoffi ha conseguito un Dottorato pienamente congruente col settore oggetto della procedura. Ha svolto attività didattica in misura e qualità molto buone. Ha complessivamente pubblicato 11 articoli su riviste peer-reviewed e 11 articoli a conferenze peer-reviewed. La continuità, l'ampiezza e la consistenza della sua produzione sono complessivamente molto buone. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è buono. Ha partecipato attivamente a diversi gruppi di ricerca internazionali ed è titolare di un brevetto. Il giudizio complessivo sul curriculum è *buono*.

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. A. Bisoffi, L. Zaccarian, M. Da Lio, D. Carnevale, and JET contributors, "Hybrid cancellation of ripple disturbances arising in AC/DC converters", <i>Automatica</i> , 2017.	Ottimo
2	CONFERENZA. A. Bisoffi and D. V. Dimarogonas, "A hybrid barrier certificate approach to satisfy linear temporal logic specifications", <i>Proc. American Control Conference</i> , 2018.	Buono
3	RIVISTA. A. Bisoffi, C. De Persis, and P. Tesi, "Trade-offs in learning controllers from noisy data", <i>Systems & Control Letters</i> , 2021.	Ottimo
4	RIVISTA. S. Berkane, A. Bisoffi, and D. V. Dimarogonas, "Obstacle avoidance via hybrid feedback", <i>IEEE Transactions on Automatic Control</i> , 2021.	Ottimo
5	RIVISTA. R. Beerens, A. Bisoffi, L. Zaccarian, H. Nijmeijer, W.P.M.H. Heemels, and N. van de Wouw, "Reset PID design for motion systems with Stribeck friction", <i>IEEE Transactions on Control Systems Technology</i> , 2021.	Buono
6	RIVISTA. A. Bisoffi, C. De Persis, and P. Tesi, "Data-based stabilization of unknown bilinear systems with guaranteed basin of attraction", <i>Systems & Control Letters</i> , 2020.	Ottimo
7	RIVISTA. A. Bisoffi and D. V. Dimarogonas. Satisfaction of linear temporal logic specifications through recurrence tools for hybrid systems. <i>IEEE Transactions on Automatic Control</i> , 2020	Ottimo
8	RIVISTA. A. Bisoffi, R. Beerens, W.P.M.H. Heemels, H. Nijmeijer, N. van de Wouw, and L. Zaccarian, "To stick or to slip: A reset PID control perspective on positioning systems with friction", <i>Annual Reviews in Control</i> , 2020.	Molto buono
9	RIVISTA. R. Beerens, A. Bisoffi, L. Zaccarian, W.P.M.H. Heemels, H. Nijmeijer, and N. van de Wouw, "Reset integral control for improved settling of PID-based motion systems with friction", <i>Automatica</i> , 2019	Buono
10	RIVISTA. A. Bisoffi, F. Forni, M. Da Lio, and L. Zaccarian, "Relay-based hybrid control of minimal-order mechanical systems with applications", <i>Automatica</i> , 2018	Ottimo
11	RIVISTA. A. Bisoffi, M. Da Lio, A. R. Teel, and L. Zaccarian, "Global asymptotic stability of a PID control system with Coulomb friction", <i>IEEE Transactions on Automatic Control</i> , 2018.	Ottimo
12	RIVISTA. A. Bisoffi, F. Biral, M. Da Lio, and L. Zaccarian, "Longitudinal jerk estimation of driver intentions for advanced driver assistance systems", <i>IEEE/ASME Transactions on Mechatronics</i> , 2017.	Molto buono

I 12 lavori presentati dal candidato Bisoffi, di cui 11 su rivista internazionale e uno a conferenza internazionale, sono congruenti con il settore scientifico oggetto della procedura; tutti i lavori sono svolti in collaborazione, alcuni anche con numerosi autori. L'originalità delle pubblicazioni presentate è molto buona, così come il rigore metodologico e l'ampiezza delle tematiche affrontate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima. Il giudizio complessivo sulle pubblicazioni presentate è pertanto *molto buono*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare del candidato Andrea Bisoffi è *molto buono*.



CANDIDATO: CAMURRI Marco

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	Il candidato ha conseguito il Dottorato in Bioengineering and Robotics presso l'Università di Genova nel 2017 con una tesi dal titolo "Multisensory State Estimation and Mapping on Dynamic Legged Robots". Il titolo è pienamente congruente con il settore della procedura; il giudizio è <i>ottimo</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	Il candidato ha svolto attività didattica in brevi summer lecture nel 2019 all'Università di Oxford (UK) e in una winter school nel 2019 a Idiap Research Institute, Martigny (Francia); ha tenuto lezioni di Introduction to Robotics dal 2018 al 2021 a Oxford; ha tenuto lezioni alla Doctorate School in Mechatronics and Product Innovation Engineering presso l'Università di Padova nel 2022. Il giudizio sul titolo è <i>sufficiente</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	Il candidato è dal 2021 Senior Research Associate a Oxford, dove dal 2018 al 2021 è stato Post-Doctoral Research Assistant; è stato Post-Doctoral Researcher dal 2017 al 2018 presso l'Istituto Italiano di Tecnologia di Genova e Research Assistant nel 2013 presso l'Università di Modena e Reggio Emilia; è stato co-supervisore di 6 tesi di dottorato. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	Il candidato ha partecipato a 5 progetti di cui 2 H2020 e uno DARPA; ha contribuito alla scrittura di una proposta EU-HORIZON e una EPSRC-NSF. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Titolarità di brevetti.	Nulla.
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	Il candidato ha partecipato come relatore a diversi congressi internazionali e ha tenuto 2 invited speech; è stato organizzatore di un workshop ICRA e uno RAIN. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	Il candidato ha ricevuto l'Excellence Award for outstanding performance throughout 2019 da University of Oxford, il premio HILTI SLAM Challenge e - nel team CERBERUS - il 1° premio al DARPA Subterranean Challenge. È stato finalista del Best Student Paper Award della conferenza IEEE ICRA 2021. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Il candidato Camurri ha conseguito il Dottorato su temi pienamente congruenti col settore oggetto della procedura. Ha svolto attività didattica in misura e qualità sufficienti. Ha complessivamente pubblicato 10 articoli su riviste peer-reviewed, 11 articoli a conferenze peer-reviewed e un capitolo di libro a diffusione internazionale. La continuità e la consistenza della sua produzione sono complessivamente buone, l'ampiezza delle tematiche affrontate è discreta. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è molto buono. Ha partecipato attivamente a diversi gruppi di ricerca internazionali ricevendo riconoscimenti scientifici. Il giudizio complessivo sul curriculum è *buono*.



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. L. Z hang, D. Wisth, M. Camurri, and M. Fallon, "Balancing the budget: feature selection and tracking for multi-camera visual-inertial odometry", IEEE Robotics and Automation Letters, 2022.	Molto buono
2	CONFERENZA. M. Mattamala, M. Ramezani, M. Camurri, M. Fallon, "Learning camera performance models for active multi-camera visual teach and repeat", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2021.	Discreto
3	CONFERENZA. D. Wisth, M. Camurri, M. Fallon. "Preintegrated velocity bias estimation to overcome contact nonlinearities in legged robot odometry", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2020.	Discreto
4	NON PUBBLICATO NE' ACCETTATO. D. Wisth, M. Camurri, and M. Fallon, "VILENS: visual, inertial, lidar, and leg odometry for all-terrain legged robots", IEEE Transactions on Robotics (2022, under review e "conditionally accepted").	Non valutabile
5	RIVISTA. R. Vezzani, R. Cucchiara, M. Camurri, "3D Hough transform for sphere recognition on point clouds", Machine Vision and Applications, 2014.	Buono
6	RIVISTA. S. Bazeille, J. Ortiz, F. Roviada, M. Camurri, A. Meguenani, D.G. Caldwell, C. Semini, "Active camera stabilization to enhance the vision of agile legged robots", Robotica, 2017.	Molto buono
7	RIVISTA. M. Camurri, M. Fallon, S. Bazeille, A. Radulescu, V. Barasuol, DG Caldwell, C. Semini, "Probabilistic contact estimation and impact detection for state estimation of quadruped robots", IEEE Robotics and Automation Letters, 2017.	Molto buono
8	RIVISTA. O.A. Villarreal Magana, V. Barasuol, M. Camurri, L. Franceschi, M. Focchi, M.Pontil, D.G Caldwell, C. Semini, "Fast and continuous foothold adaptation for dynamic locomotion through CNNs", IEEE Robotics and Automation Letters, 2019.	Buono
9	RIVISTA. D. Wisth, M. Camurri, M. Fallon, "Robust legged robot state estimation using factor graph optimization", IEEE Robotics and Automation Letters, 2019.	Molto buono
10	RIVISTA. M. Camurri, M. Ramezani, S. Nobili, M. Fallon, "Pronto: a multi-sensor state estimator for legged robots in real world scenarios", Frontiers on Robotics and AI, 2020.	Buono
11	RIVISTA. R. Buchanan, J. Bednarek, M. Camurri, M.R. Nowicki, K. Walas, M. Fallon, "Navigating by touch: haptic Monte Carlo localization via geometric sensing and terrain classification", Autonomous Robots, 2021.	Buono
12	RIVISTA. David Wisth, Marco Camurri, Sandipan Das, Maurice Fallon, "Unified multi-modal landmark tracking for tightly coupled lidar-visual-inertial odometry", IEEE Robotics Automation Letters, 2021.	Molto buono

Uno dei lavori presentati dal candidato Camurri (n. 4) non è valutabile in quanto non pubblicato né accettato per la pubblicazione (la lettera allegata alla domanda indica *conditionally accepted* e implica un ulteriore passaggio di revisione). I rimanenti 11 lavori, di cui 9 sono su rivista internazionale e 2 a conferenza internazionale, sono congruenti con il settore scientifico; tutti i lavori sono svolti in collaborazione, alcuni anche con numerosi autori. L'originalità e il rigore delle pubblicazioni presentate sono buone, l'ampiezza delle tematiche affrontate è discreta. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è buona. Il giudizio complessivo sulle 11 pubblicazioni che si sono potute valutare è pertanto *buono*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare del candidato Marco Camurri è *buono*.



CANDIDATO: COGNETTI Marco

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	Il candidato ha conseguito il Dottorato in Automatica e Ricerca Operativa presso l'Università di Roma La Sapienza nel 2016 con una tesi dal titolo "Motion planning for manipulation and/or navigation tasks with emphasis on humanoid robots". Il titolo è pienamente congruente con il settore della procedura; il giudizio è <i>ottimo</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	Il candidato è stato dal 2020 a oggi docente titolare di corsi di Robotic Actuation and Sensing, Control Systems Design, System Dynamics e Optimization Theory presso la Maynooth University (Irlanda); è stato dal 2012 al 2015 esercitatore dei corsi di Autonomous and Mobile Robotics, Sistemi Multi-robot e Sistemi Lineari di Controllo presso l'Università di Roma La Sapienza. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	Il candidato è attualmente Assistant professor presso la Maynooth University (Irlanda); nel 2020 è stato Ricercatore postdoc presso il dipartimento UBICOMP della University of Oulu (Finlandia); dal 2017 al 2019 è stato Ricercatore postdoc presso il CNRS in IriSa e Inria Rennes Bretagne Atlantique (Francia); dal 2016 al 2017 è stato Ricercatore postdoc presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale, Università di Roma La Sapienza. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	Nulla.
Titolarità di brevetti.	Nulla.
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	Il candidato ha partecipato ad alcune conferenze internazionali e ha organizzato 3 workshop a conferenze internazionali. Il giudizio sul titolo è <i>discreto</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	Nulla.

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Il candidato Cognetti ha conseguito il Dottorato su temi pienamente congruenti col settore oggetto della procedura. Ha svolto attività didattica in misura e qualità molto buone. Ha complessivamente pubblicato 5 articoli su riviste peer-reviewed, 18 articoli a conferenze peer-reviewed e un capitolo di libro a diffusione internazionale. La continuità e la consistenza della sua produzione sono complessivamente buone, l'ampiezza delle tematiche affrontate è discreta. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è molto buono. Il giudizio complessivo sul curriculum è *buono*.



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. M. Selvaggio, M. Cagnetti, S. Nikolaidis, S. Ivaldi and B. Siciliano, "Autonomy in physical human-robot interaction: a brief survey", IEEE Robotics and Automation Letters, 2021 e IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, 2021.	Buono
2	CONFERENZA. P. Stegagno, M. Cagnetti, L. Rosa, P. Peliti, G. Oriolo, "Relative localization and identification in a heterogeneous multi-robot system", IEEE Int. Conf. On Robotics and Automation, 2013.	Discreto
3	CONFERENZA. M. Cagnetti, G. Oriolo, P. Peliti, L. Rosa, P. Stegagno "Cooperative control of a heterogeneous multi-robot system based on relative localization", IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots & Systems, 2014.	Discreto
4	CONFERENZA. M. Cagnetti, P. Mohammadi and G. Oriolo, "Whole-body motion planning for humanoids based on CoM movement primitives" IEEE-RAS 15th International Conference on Humanoid Robots (Humanoids), 2015.	Discreto
5	CONFERENZA. M. Cagnetti, D. De Simone, L. Lanari and G. Oriolo, "Real-time planning and execution of evasive motions for a humanoid robot", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2016.	Discreto
6	CONFERENZA. J. E. King, M. Cagnetti and S. S. Srinivasa, "Rearrangement planning using object-centric and robot-centric action spaces", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2016.	Non valutabile
7	CONFERENZA. M. Cagnetti, D. De Simone, F. Patota, N. Scianca, L. Lanari and G. Oriolo, "Real-time pursuit-evasion with humanoid robots", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2017.	Discreto
8	CONFERENZA. M. Cagnetti, P. Salaris, P. Robuffo Giordano, "Optimal active sensing with process and measurement noise", IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, 2018.	Discreto
9	RIVISTA. P. Stegagno, M. Cagnetti, G. Oriolo, H. H. Bülthoff and A. Franchi, "Ground and aerial mutual localization using anonymous relative-bearing measurements", IEEE Transactions on Robotics, 2016.	Buono
10	RIVISTA. C. Gaz, M. Cagnetti, A. Oliva, P. Robuffo Giordano and A. De Luca, "Dynamic identification of the Franka Emika Panda robot with retrieval of feasible parameters using penalty-based optimization", IEEE Robotics and Automation Letters, 2019.	Buono
11	RIVISTA. P. Salaris, M. Cagnetti, R. Spica and P. R. Giordano, "Online Optimal perception-aware trajectory generation", IEEE Transactions on Robotics, 2019.	Molto buono
12	RIVISTA. M. Cagnetti, M. Aggravi, C. Pacchierotti, P. Salaris and P. R. Giordano, "Perception-aware human-assisted navigation of mobile robots on persistent trajectories", IEEE Robotics and Automation Letters, 2020.	Ottimo

Uno dei lavori presentati dal candidato Cagnetti (n. 6) non è valutabile in quanto non allegato alla domanda di partecipazione alla procedura. I rimanenti 11, di cui 5 su rivista internazionale e 6 a conferenza internazionale, sono congruenti con il settore scientifico; tutti i lavori sono svolti in collaborazione, alcuni anche con numerosi autori. L'originalità delle pubblicazioni presentate è buona, così come il rigore metodologico. L'ampiezza delle tematiche affrontate e la rilevanza scientifica della collocazione editoriale sono discrete. Il giudizio complessivo sulle 11 pubblicazioni che si sono potute valutare è pertanto *buono*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare del candidato Marco Cagnetti è *buono*.



CANDIDATO: FALCO Pietro

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	Il candidato ha conseguito il Dottorato in Ingegneria Elettronica (Curriculum Robotica) presso la II Università di Napoli, in un settore pienamente congruente con la procedura. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	Il candidato è stato invited lecturer dal 2018 al 2021 presso la Chalmers University di Goteborg, la Malardanens University di Vasteras e la Uppsala University (Svezia); nel 2017-2018 è stato titolare del corso Reinforcement Learning for Robotics presso la Technische Universitaet di Monaco (Germania); è stato supervisore industriale di 3 tesi di dottorato nel contesto del programma WASP (Svezia). Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	Il candidato è dal 2018 Senior Scientist and Project Manager presso ABB Corporate Research, Department of Automation Solutions a Vasteras (Svezia); dal 2016 al 2017 è stato Marie Curie Fellow presso la Technical University of Munich; dal 2015 al 2016 è stato TUM University Foundation Fellow presso la Technical University of Munich; dal 2012 al 2015 è stato Postdoctoral fellow presso la II Università di Napoli; dal 2010 al 2011 è stato Visiting scholar presso il Karlsruhe Institute of Technology (Germania). E' stato Associate editor della rivista IEEE Robotics and Automation Letters (2018-2020) ed è stato Associate Editor delle conferenze ICRA 2020 e ICRA 2021. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	Il candidato ha partecipato dal 2013 a oggi a 6 progetti europei H2020 e FP7, in uno dei quali (HARMONY) come responsabile di WP; ha ricevuto una Marie Curie Fellowship; ha partecipato dal 2012 al 2013 al progetto PON italiano ROCOCO. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Titolarità di brevetti.	Nulla.
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	Il candidato ha partecipato come relatore a diversi congressi internazionali. Nel 2021 il candidato è stato Keynote Speaker alla IEEE Industrial Electronics Society Conference e alla IEEE ICRA 2021 conference. È stato organizzatore di 2 workshop ICRA. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	Il candidato ha ricevuto il Best interactive presentation award ai convegni nazionali SIDRA 2013 e 2015. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Il candidato Falco ha conseguito il Dottorato su temi pienamente congruenti col settore oggetto della procedura, per il quale è in possesso dell'abilitazione scientifica nazionale di II fascia. Ha svolto attività didattica in misura e qualità buone. Ha complessivamente pubblicato 15 articoli su riviste peer-reviewed, 16 articoli a conferenze peer-reviewed e 2 capitoli di libro a diffusione internazionale. La continuità e la consistenza della sua produzione sono complessivamente molto buone, l'ampiezza delle tematiche affrontate è discreta. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è buono. Ha partecipato molto attivamente a diversi gruppi di ricerca internazionali ricevendo riconoscimenti scientifici. Il giudizio complessivo sul curriculum è *molto buono*.



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. Falco P, Natale C, "On the stability of closed-loop inverse kinematics algorithms for redundant robots", IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 2011.	Ottimo
2	RIVISTA. Khader, Shahbaz Abdul, Hang Yin, Pietro Falco, and Danica Kragic. "Stability-guaranteed reinforcement learning for contact-rich manipulation", IEEE Robotics and Automation Letters, 2020.	Molto buono
3	RIVISTA. S. A. Khader, H. Yin, P. Falco and D. Kragic , "Data-Efficient Model Learning and Prediction for Contact-Rich Manipulation Tasks", IEEE Robotics and Automation Letters, 2020.	Molto buono
4	RIVISTA. Falco P, Ciro Natale, "Low-level flexible planning for mobile manipulators: A distributed perception approach", ADVANCED ROBOTICS, 2014.	Buono
5	RIVISTA. Falco P, Matteo Saveriano, Dharmil Shah, Dongheui Lee, "Representing human motion with FADE and U-FADE: an efficient frequency-domain approach", AUTONOMOUS ROBOTS, 2019.	Molto buono
6	RIVISTA. F Ficuciello, A Miglizzo, G Laudante, Falco P, and B Siciliano, "Vision-based grasp learning of an anthropomorphic hand-arm system in a synergy-based control framework", SCIENCE ROBOTICS, 2019.	Buono
7	RIVISTA. Falco P, Natale C, Dillmann R , "Ensuring kinetostatic consistency in observation of human manipulation", ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 2013.	Molto buono
8	RIVISTA. Cavallo A, Falco P, "Online segmentation and classification of manipulation actions from the observation of kinetostatic data", IEEE TRANSACTIONS ON HUMAN-MACHINE SYSTEMS, 2014.	Ottimo
9	RIVISTA. Falco P, Matteo Saveriano. Eka Gibran Hasany, Nicholas Hubert Kirk. Dongheui Lee, "A Human Action Descriptor based on Motion Coordination", IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS, 2017.	Molto buono
10	RIVISTA. Bjerkeng M, Falco P, Natale C, Pettersen K Y, "Stability analysis of a hierarchical architecture for discrete-time sensor-based control of robotic systems", IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 2014.	Molto buono
11	RIVISTA. Falco P, Shuang Lu, Ciro Natale, Salvatore Pirozzi, Dongheui Lee, "A Transfer Learning Approach to Cross-Modal Object Recognition: From Visual Observation to Robotic Haptic Exploration", IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 2019.	Ottimo
12	RIVISTA. Falco P, Abdallah Attawia, Matteo Saveriano, Dongheui Lee (2018), "On Policy Learning Robust to Irreversible Events: An Application to Robotic In-Hand Manipulation", IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS, 2018.	Molto buono

I 12 lavori presentati dal candidato Falco, tutti su rivista internazionale, sono congruenti con il settore scientifico; tutti i lavori sono svolti in collaborazione, alcuni anche con diversi autori. L'originalità delle pubblicazioni presentate è molto buona, così come il rigore metodologico. L'ampiezza delle tematiche affrontate è discreta. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima. Il giudizio complessivo sulle pubblicazioni presentate è pertanto *molto buono*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare del candidato Pietro Falco è *molto buono*.



CANDIDATO: MICHIELETTO Giulia

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	La candidata ha conseguito il Dottorato in Information Engineering presso l'Università di Padova nel 2018 con una tesi dal titolo "Multi-Agent Systems in Smart Environments". Il titolo è pienamente congruente con il settore della procedura; il giudizio è <i>ottimo</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	La candidata è stata responsabile del corso System Theory + Optimal and Adaptive Control nel 2021 e 2022 presso l'Università di Padova; ha tenuto le lezioni di Optimal and Adaptive control nel 2021 e 2022 presso l'Università di Padova; è stata collaboratrice alla didattica nel 2017 per il corso di Control Laboratory presso l'Università di Padova e nel 2015-2016 tutor junior del corso Control Systems Design presso l'Università di Padova; nel 2020 ha tenuto il corso di dottorato Rigidity Theory Applied to Dynamic Systems presso l'Università di Padova; ha co-supervisionato una tesi di Dottorato. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	La candidata è dal 2019 RTD-a presso l'Università di Padova; dal 2017 al 2019 è stata Post-doctoral Fellow presso l'Università di Padova; dal 2016 al 2017 è stata Research Visitor presso il Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes LAAS-CNRS a Tolosa (Francia). Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	La candidata ha partecipato a un progetto H2020 e a 9 progetti nazionali, in un caso come Principal Investigator; partecipa come responsabile di unità a un progetto industriale. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Titolarità di brevetti.	Nulla.
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	La candidata ha partecipato come relatrice a diversi convegni nazionali e internazionali e ha tenuto 6 invited talk. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	È stata finalista del "Fabrizio Flacco" Young Author Best Paper Award, IEEE Robotics & Automation Society Italian Chapter, nel 2019. Il giudizio sul titolo è <i>discreto</i> .

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

La candidata Michieletto ha conseguito il Dottorato su temi pienamente congruenti col settore oggetto della procedura. Ha svolto attività didattica in misura e qualità ottime. Ha complessivamente pubblicato 10 articoli su riviste peer-reviewed e 19 articoli a conferenze peer-reviewed, di cui un poster. La continuità, l'ampiezza e la consistenza della sua produzione sono complessivamente molto buone. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è buono. Ha partecipato attivamente a diversi gruppi di ricerca internazionali. Il giudizio complessivo sul curriculum è *buono*.



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. A. Cenedese, M. Luvisotto, G. Michieletto, "Distributed Clustering Strategies in Industrial Wireless Sensor Networks", IEEE Transactions on Industrial Informatics, 2017.	Ottimo
2	CONFERENZA. B. Pozzan, G. Michieletto, A. Cenedese, D. Zelazo, "Heterogeneous Formation Control: a Bearing Rigidity Approach", IEEE Int. Conf. on Decision and Control (CDC), 2021.	Discreto
3	CONFERENZA. G. Michieletto, A. Cenedese, A. Franchi, "Force-Moment Decoupling and Rotor-Failure Robustness for Star- Shaped Generically-Tilted Multi-Rotors", IEEE Int. Conf. on Decision and Control (CDC), 2019.	Buono
4	RIVISTA. J. Giordano, M. Lazzaretto, G. Michieletto, A. Cenedese, "Visual Sensor Networks for Indoor Real-time Surveillance and Tracking of Multiple Targets", MDPI Robotics, 2022.	Buono
5	M. Fabris, G. Michieletto, A. Cenedese, "General Regularized Distributed Solution for System State Estimation from Relative Measurements", IEEE Control Systems Letters, 2021.	Ottimo
6	RIVISTA. B. Elaamery, M. Pesavento, T. Aldovini, N. Lissandrini, G. Michieletto, A. Cenedese, "Model Predictive Control for Cooperative Transportation with Feasibility-Aware Policy", MDPI Robotics, 2021	Buono
7	RIVISTA. G. Michieletto, A. Cenedese, D. Zelazo, "A Unified Dissertation on Bearing Rigidity Theory", IEEE Transactions on Control of Network Systems, 2021.	Ottimo
8	RIVISTA. G. Michieletto, A. Cenedese, L. Zaccarian, A. Franchi, "Hierarchical non-linear control for multi-rotor asymptotic stabilization based on zero-moment direction", Automatica, 2020.	Ottimo
9	RIVISTA. N. Lissandrini, G. Michieletto, R. Antonello, M. Galvan, A. Franco, A. Cenedese, "Cooperative Optimization of UAVs Formation Visual Tracking", MDPI Robotics, 2019	Buono
10	RIVISTA. A. Franchi, P. Robuffo Giordano, G. Michieletto, "Online Leader Selection for Collective Tracking and Formation Control: the Second Order Case", IEEE Transactions on Control of Network Systems, 2019	Molto buono
11	RIVISTA. A. Antonello, G. Michieletto, R. Antonello, A. Cenedese, "A Dual Quaternion Feedback Linearized Approach for Maneuver Regulation of Rigid Bodies", IEEE Control Systems Letters, 2018	Molto buono
12	RIVISTA. G. Michieletto, M. Ryll, A. Franchi, "Fundamental Actuation Properties of Multi-rotors: Force-Moment Decoupling and Fail-safe Robustness", IEEE Transactions on Robotics, 2018	Ottimo

I 12 lavori presentati dalla candidata Michieletto, di cui 10 su rivista internazionale e 2 a conferenza internazionale, sono congruenti con il settore oggetto della procedura; tutti i lavori sono svolti in collaborazione, alcuni anche con diversi autori. L'originalità delle pubblicazioni presentate è molto buona, così come il rigore metodologico e l'ampiezza delle tematiche affrontate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è molto buona. Il giudizio complessivo sulle pubblicazioni presentate è pertanto *molto buono*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare della candidata Giulia Michieletto è *molto buono*.



CANDIDATO: SAKCAK Basak

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	La candidata ha conseguito il Dottorato in Information Technology (Systems and Control) presso il Politecnico di Milano nel 2018 con una tesi dal titolo "Optimal kinodynamic planning for autonomous vehicles". Il titolo è pienamente congruente con il settore della procedura; il giudizio è <i>ottimo</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	La candidata è stata co-lecturer del corso Fundamentals of Sensing, Tracking and Autonomy 1 presso University of Oulu (Finlandia) nel 2021 e 2022; è stata teaching assistant dal 2018 al 2020 presso il Politecnico di Milano per i corsi di Control of Mobile Robots e Fondamenti di Automatica; nel 2018 presso il Politecnico di Milano è stata co-lecturer del corso Technologies for Smart Agriculture. Il giudizio sul titolo è <i>discreto</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	La candidata è dal 2020 Postdoctoral Researcher presso l'University of Oulu (Finlandia); dal 2017 al 2019 è stata Research Fellow presso il Politecnico di Milano. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	La candidata è Principal Investigator del progetto nazionale finlandese ChiMP; ha partecipato a 3 progetti di ricerca europei, 2 dei quali in corso, e un progetto nazionale italiano. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Titolarità di brevetti.	Nulla.
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	La candidata ha partecipato ad alcune conferenze internazionali ed è stata IPC member per WAFR'22 (15th International Workshop on the Algorithmic Foundations of Robotics). Il giudizio sul titolo è <i>sufficiente</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	Nulla.

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

La candidata Sakcak ha conseguito il Dottorato su temi pienamente congruenti col settore oggetto della procedura. Ha svolto attività didattica in misura e qualità discrete. Ha complessivamente pubblicato 3 articoli su riviste peer-reviewed e 8 articoli a conferenze peer-reviewed. La continuità e la consistenza della sua produzione sono modeste, così come la quantità complessiva e l'ampiezza delle tematiche. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è sufficiente. Il giudizio complessivo sul curriculum è *sufficiente*.



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. Andrea Baraldo, Luca Bascetta, Fabrizio Caprotti, Sumit Chourasiya, Gianni Ferretti, Angelo Ponti & Basak Sakcak Automatic computation of bending sequences for wire bending machines, International Journal of Computer Integrated Manufacturing, 2022.	Discreto
2	PhD THESIS. B. Sakcak, "Optimal kinodynamic planning for autonomous vehicles".	Discreto
3	CONFERENZA. Basak Sakcak, Luca Bascetta, Gianni Ferretti, Model based Detection and 3D Localization of Planar Objects for Industrial Setups, 13th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, 2016, 360-367	Discreto
4	CAPITOLO. Sakcak, B., Bascetta, L., Ferretti, G., "An Exact Optimal Kinodynamic Planner Based on Homotopy Class Constraints", In Mazal, J. (ed.) Modelling and Simulation for Autonomous Systems. MESAS 2017. Lecture Notes in Computer Science, vol 10756, 2018.	Discreto
5	CONFERENZA. B. Sakcak, L. Bascetta, G. Ferretti and M. Prandini, "Using motion primitives to enforce vehicle motion constraints in sampling-based optimal planners", IEEE International Symposium on Circuits and Systems, 2018.	Discreto
6	CONFERENZA. B. Sakcak, L. Bascetta and G. Ferretti, "Homotopy aware kinodynamic planning using RRT-based planners", 18th European Control Conference, 2019.	Discreto
7	CONFERENZA. Alessandro Falsone, Basak Sakcak, Maria Prandini, "Coordinated lane change in autonomous driving: a computationally aware solution", IFAC-PapersOnLine, 2020.	Discreto
8	CONFERENZA. B. Sakcak and S. M. LaValle, "Complete Path Planning That Simultaneously Optimizes Length and Clearance", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2021.	Buono
9	CONFERENZA. Markku Suomalainen, Basak Sakcak, Adhi Widagdo, Juho Kalliokoski, Katherine J. Mimnaugh, Alexis P. Chambers, Timo Ojala, Steven M. LaValle, "Unwinding Rotations Improves User Comfort with Immersive Telepresence Robots", ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction, 2022.	Buono
10	CONFERENZA. B. Sakcak, V. Weinstein, S.M. LaValle, "The Limits of Learning and Planning: Minimal Sufficient Information Transition Systems", 15th International Workshop on the Algorithmic Foundations of Robotics, 2022.	Discreto
11	RIVISTA. Sakcak, B., Bascetta, L., Ferretti, G. <i>et al.</i> , "Sampling-based optimal kinodynamic planning with motion primitives", Autonomous Robots, 2019	Molto buono
12	RIVISTA. B. Sakcak, L. Bascetta, G. Ferretti and M. Prandini, "An Admissible Heuristic to Improve Convergence in Kinodynamic Planners Using Motion Primitives", IEEE Control Systems Letters, 2020.	Molto buono

Dei 12 lavori presentati dalla candidata Sakcak uno è la tesi di Dottorato, 3 sono articoli su rivista internazionale, uno è un capitolo di libro e 7 sono articoli a conferenza internazionale. I lavori sono congruenti con il settore scientifico e tutti svolti in collaborazione, alcuni anche con numerosi autori. L'originalità delle pubblicazioni presentate è buona, così come il rigore metodologico; l'ampiezza delle tematiche affrontate (stante anche la dimensione complessivamente modesta della produzione) è limitata. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è discreta. Il giudizio complessivo sulle pubblicazioni presentate è nel complesso *discreto*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare della candidata Basak Sakcak è *sufficiente*.



CANDIDATO: SCAGLIONI Bruno

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	Il candidato ha conseguito il Dottorato in Systems and Control presso il Politecnico di Milano nel 2017 con una tesi dal titolo "A Newton-Euler approach to modeling and control of flexible manipulators". Il titolo è pienamente congruente con il settore della procedura; il giudizio è <i>ottimo</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	Il candidato ha svolto attività didattica in qualità di esercitatore presso il Politecnico di Milano nel periodo 2012-2017 relativa ai corsi di Electrical measurements, Simulation techniques and tools, Control systems, Control systems for Energy engineering. Il giudizio sul titolo è <i>discreto</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	Il candidato ha svolto attività di ricerca presso il Politecnico di Milano dal 2012 al 2013, presso il laboratorio MUSP del Politecnico dal 2012 al 2017 (periodo però in parte sovrapposto al PhD); dal 2017 è Research Fellow in Medical Robotics presso University of Leeds, UK. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	Il candidato ha ricoperto la posizione di Principal investigator nel research grant "Supervised semi-autonomous tissue retraction for minimally invasive surgery" finanziato da Intuitive Surgical Inc., della durata di un anno; è lead control and software researcher per il grant di Cancer Research UK dal titolo "Human clinical trial of the Magnetic Flexible Endoscope", iniziato nel 2019 e della durata di 3 anni; ha partecipato alla ricerca "Cluster Fabbrica Intelligente 2012" di Politecnico di Milano e Laboratorio MUSP. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Titolarità di brevetti.	Nulla.
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	Il candidato ha partecipato a diversi convegni nazionali e internazionali in qualità di relatore e ha tenuto alcuni seminari invitati; è stato keynote speaker al convegno SINAPSE ASM 2021. Il giudizio sul titolo è <i>buono</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	Il candidato è risultato vincitore 2019 KUKA innovation award. Il giudizio sul titolo è <i>discreto</i> .

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Il candidato Scaglioni ha conseguito il Dottorato su temi pienamente congruenti col settore oggetto della procedura. Ha svolto attività didattica in misura e qualità discrete. Ha complessivamente pubblicato 12 articoli su riviste peer-reviewed e 10 articoli a conferenze peer-reviewed. La continuità e la consistenza della sua produzione sono complessivamente buone. L'ampiezza delle tematiche affrontate è buona, anche se una parte non piccola della produzione complessiva verte su temi non del tutto pertinenti al settore oggetto della procedura. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è in termini assoluti buono, ferma restando tuttavia l'osservazione appena fatta sulla congruenza col settore. Ha partecipato a diversi gruppi di ricerca internazionali. Il giudizio complessivo sul curriculum è *discreto*.



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. A. Attanasio, B. Scaglioni, E. De Momi, P. Fiorini, P. Valdastri, "Autonomy in Surgical Robotics", Annual Review of Control, Robotics, and Autonomous Systems, 2021.	Buono
2	PhD THESIS. B. Scaglioni, "A Newton-Euler approach to modelling and control of flexible manipulators".	Discreto
3	CONFERENZA. Tomiati, Magnani, Scaglioni, Ferretti "Model Based Analysis of Shimmy in a Racing Bicycle", Modelica Conference, 2017.	Sufficiente
4	CONFERENZA. A. Attanasio, N. Marahrens, B. Scaglioni and P. Valdastri, "An Open Source Motion Planning Framework for Autonomous Minimally Invasive Surgical Robots" IEEE International Conference on Autonomous Systems, 2021.	Discreto
5	CONFERENZA. B. Scaglioni, G. Ferretti "Towards digital twins through object-oriented modelling: a machine tool case study", IFAC-PapersOnLine Volume 51, Issue 2, 2018.	Discreto
6	RIVISTA. A. Attanasio, C. Alberti, B. Scaglioni, N. Mahraens, A. Frangi, M. Leonetti, E. De Momi, P. Valdastri, "A Comparative Study of Spatio-Temporal U-Nets for Tissue Segmentation in Minimally Invasive Surgery" IEEE Transactions on Medical Robotics and Bionics, 2021.	Discreto
7	RIVISTA. Bascetta, Ferretti, Scaglioni "Closed form Newton-Euler dynamic model of flexible manipulators", Robotica, 2015.	Buono
8	RIVISTA. B. Scaglioni, A. Attanasio, S. Biyani, W. Cross, A. Frangi, M. Leonetti, P. Valdastri, "Autonomous Tissue Retraction in Robotic Assisted Minimally Invasive Surgery - A Feasibility Study", IEEE Robotics and Automation Letters, 2020.	Buono
9	RIVISTA. Ferretti, Leva, Scaglioni: "Object-oriented modelling of general flexible multibody systems", Mathematical and computer modeling of dynamical systems, 2014.	Buono
10	RIVISTA. J. Martin, B. Scaglioni, J. Norton, V. Subraman, A. Arezzo, K. Obstein, P. Valdastri, "Enabling the future of colonoscopy with intelligent and autonomous magnetic manipulation", Nature Machine Intelligence, 2020.	Buono
11	RIVISTA. B. Scaglioni, L. Bascetta, M. Baur, G. Ferretti "Closed-Form Control Oriented Model of Highly Flexible Manipulators", Applied Mathematical Modelling, 2017.	Ottimo
12	RIVISTA. B. Scaglioni, L. Previtiera, J. W. Martin, J. Norton, K. Obstein and P. Valdastri, "Explicit Model Predictive Control of a Magnetic Flexible Endoscope", IEEE Robotics and Automation Letters, 2019.	Ottimo

Dei 12 lavori presentati dal candidato Scaglioni, uno è la tesi di Dottorato, 8 sono articoli su rivista internazionale e 3 sono articoli a conferenza internazionale. I lavori presentati sono congruenti con il settore scientifico; tutti sono svolti in collaborazione, alcuni anche con numerosi autori. L'originalità delle pubblicazioni presentate è buona, così come il rigore metodologico; l'ampiezza delle tematiche affrontate è discreta. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è buona. Il giudizio sulle pubblicazioni presentate è nel complesso *buono*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare del candidato Bruno Scaglioni è *discreto*.



CANDIDATO: ZINO Lorenzo

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero.	Il candidato ha conseguito il Dottorato in Matematica Pura ed Applicata presso l'Università di Torino nel 2018 con una tesi dal titolo "Diffusion processes on Networks". Il titolo è parzialmente congruente con il settore della procedura; il giudizio è <i>molto buono</i> .
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero.	Il candidato ha svolto dal 2015 attività didattica in qualità di esercitatore presso il Politecnico di Torino per i corsi di Mathematical Analysis II for the Bachelors in ICT Engineering, Fundamentals of Mathematics 2 for the Bachelor in Management, Complex Analysis for the Bachelor in Physical and Mathematical Engineering, Dynamics on Networks for the Master in Mathematical Engineering, Graphs and Dynamics over Networks for the Master in Mathematical Engineering. Il giudizio sul titolo è <i>discreto</i> .
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri.	Il candidato è dal 2019 Post-doc Researcher presso l'Università di Groningen (Olanda); nel 2019 è stato PostDoc Assistant Research Scientist presso NYU, Tandon School of Engineering (USA) e Visiting scholar presso il Politecnico di Torino; nel 2017-2018 è stato Visiting PhD student presso NYU, Tandon School of Engineering (USA); nel 2015 è stato Visiting PhD student presso Lund University (Svezia). È Associate Editor del Journal of Computational Science. Il giudizio sul titolo è <i>ottimo</i> .
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi.	Nulla.
Titolarità di brevetti.	Nulla.
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali.	Il candidato ha partecipato a diverse conferenze internazionali e ha tenuto alcuni invited talk; è stato organizzatore di due invited sessions alla IEEE CDC; è membro dell'IPC dell'International Conference on Complex Networks and their Applications. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca.	Il candidato ha ricevuto il Wiley Top Cited Article award per il periodo 2020-2021: un suo lavoro del 2021 è stato top cited paper in Advanced Theory and Simulations; ha ricevuto il Quality Award (excellence in research) del Politecnico di Torino nel 2016. È stato finalista dello Young Author Award alla conferenza NecSys 2018. Il giudizio sul titolo è <i>molto buono</i> .

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Il candidato Zino ha conseguito il Dottorato su temi parzialmente congruenti col settore oggetto della procedura. Ha svolto attività didattica in misura e qualità discrete, tuttavia non sempre totalmente congruenti col settore. Ha complessivamente pubblicato 29 articoli su riviste peer-reviewed e 13 articoli a conferenze peer-reviewed. La continuità e la consistenza della sua produzione sono complessivamente molto buone. Il relativo impatto bibliometrico, anche rapportato all'età accademica, è molto buono. Il candidato ha anche ricevuto riconoscimenti scientifici. Il giudizio complessivo sul curriculum è buono.



MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

Numero pubbl.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Giudizio
1	RIVISTA. ZINO, LORENZO, RIZZO, ALESSANDRO, Porfiri, Maurizio, "Continuous-Time Discrete-Distribution Theory for Activity-Driven Networks", PHYSICAL REVIEW LETTERS, 2016.	Molto buono
2	RIVISTA. Zino L, Cao M, "Analysis, Prediction, and Control of Epidemics: A Survey from Scalar to Dynamic Network Models", IEEE CIRCUITS AND SYSTEMS MAGAZINE, 2021.	Molto buono
3	RIVISTA. Ye M, Zino L, Risselada H, Bolderdijk J W, Mlakar Z, Fennis B M, and Cao M, "Collective patterns of social diffusion are shaped by individual inertia and trend-seeking", NATURE COMMUNICATIONS, 2021.	Molto buono
4	RIVISTA. Parino F., Zino L., Calafiore G. C., Rizzo A., "A model predictive control approach to optimally devise a two-dose vaccination rollout: A case study on COVID-19 in Italy", INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL, 2021.	Ottimo
5	RIVISTA. Lorenzo Zino, Alessandro Rizzo, Maurizio Porfiri, "Analysis and control of epidemics in temporal networks with self-excitement and behavioral changes", EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL, 2020.	Molto buono
6	RIVISTA. Lorenzo Zino, Alessandro Rizzo, Maurizio Porfiri, "On assessing control actions for epidemic models on temporal networks", IEEE CONTROL SYSTEMS LETTERS, 2020.	Molto buono
7	RIVISTA. Como, Giacomo, Fagnani, Fabio, Zino, Lorenzo, "Imitation dynamics in population games on community networks", IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL OF NETWORK SYSTEMS, 2020.	Ottimo
8	Frieswijk K, Zino L, Cao M, "A time-varying network model for sexually transmitted infections accounting for behavior and control actions", INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL, 2021.	Molto buono
9	RIVISTA. Fagnani, Fabio, Zino, Lorenzo, "Time to extinction for the SIS epidemic model: new bounds on the tail probabilities", IEEE TRANSACTIONS ON NETWORK SCIENCE AND ENGINEERING, 2019.	Molto buono
10	RIVISTA. Zino, Lorenzo, Rizzo, Alessandro, Porfiri, Maurizio, "Consensus over Activity Driven Networks", IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL OF NETWORK SYSTEMS, 2019.	Ottimo
11	RIVISTA. Zino, Lorenzo, Rizzo, Alessandro, Porfiri, Maurizio, "Modeling Memory Effects in Activity-Driven Networks", SIAM JOURNAL ON APPLIED DYNAMICAL SYSTEMS, 2018.	Molto buono
12	RIVISTA. FAGNANI, FABIO, ZINO, LORENZO, "Diffusion of innovation in large scale graphs", IEEE TRANSACTIONS ON NETWORK SCIENCE AND ENGINEERING, 2017.	Molto buono

I 12 lavori presentati dal candidato Zino sono tutti su riviste di ottimo livello e congruenti con il settore scientifico; tutti i lavori sono svolti in collaborazione. L'originalità delle pubblicazioni presentate è molto buona, così come il rigore metodologico e l'ampiezza delle tematiche affrontate. Il giudizio complessivo sulle pubblicazioni presentate è *molto buono*.

GIUDIZIO COLLEGIALE COMPLESSIVO

Stanti i giudizi espressi su titoli, curriculum e produzione scientifica, la valutazione preliminare del candidato Lorenzo Zino è *molto buono*.

LA COMMISSIONE

Prof. Maria Elena VALCHER (Presidente, firmato digitalmente)

Prof. Fabio PREVIDI (Componente, firmato digitalmente)

Prof. Alberto LEVA (Segretario, firmato digitalmente)



SELEZIONE PUBBLICA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 22/02/2022, N. 1811 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 18/03/2022, n. 22 PER N. 1 POSTO DI RICERCATORE UNIVERSITARIO CON CONTRATTO DI LAVORO SUBORDINATO A TEMPO DETERMINATO (SENIOR) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3 LETTERA B - L. 240/2010, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/G1 - AUTOMATICA (COD. PROCEDURA 2022_RTDB_DEIB_8).

ALLEGATO n.2 alla RELAZIONE FINALE

CANDIDATO: BISOFFI Andrea

TITOLO	PUNTEGGIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero;	20
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero	18
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	16
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	5
Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	3
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	4
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	1
TOTALE	67



N.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza della pubblicazione	Congruenza della pubblicazione con il settore concorsuale, il settore scientifico-disciplinare, ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi correlate	Rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica	Apporto individuale del candidato	Totale
1	RIVISTA. A. Bisoffi, L. Zaccarian, M. Da Lio, D. Carnevale, and JET contributors, "Hybrid cancellation of ripple disturbances arising in AC/DC converters", Automatica, 2017.	3	2	3	1.7	9.7
2	CONFERENZA. A. Bisoffi and D. V. Dimarogonas, "A hybrid barrier certificate approach to satisfy linear temporal logic specifications", Proc. American Control Conference, 2018.	3	2	1	2	8
3	RIVISTA. A. Bisoffi, C. De Persis, and P. Tesi, "Trade-offs in learning controllers from noisy data", Systems & Control Letters, 2021.	3	2	2.8	1.8	9.6
4	RIVISTA. S. Berkane, A. Bisoffi, and D. V. Dimarogonas, "Obstacle avoidance via hybrid feedback", IEEE Transactions on Automatic Control, 2021.	3	2	3	1.8	9.8
5	RIVISTA. R. Beerens, A. Bisoffi, L. Zaccarian, H. Nijmeijer, W.P.M.H. Heemels, and N. van de Wouw, "Reset PID design for motion systems with Stribeck friction", IEEE Transactions on Control Systems Technology, 2021.	2.9	2	3	1	8.9
6	RIVISTA. A. Bisoffi, C. De Persis, and P. Tesi, "Data-based stabilization of unknown bilinear systems with guaranteed basin of attraction", Systems & Control Letters, 2020.	3	2	2.8	1.8	9.6
7	RIVISTA. A. Bisoffi and D. V. Dimarogonas. Satisfaction of linear temporal logic specifications through recurrence tools for hybrid systems. IEEE Transactions on Automatic Control, 2020	3	2	3	2	10
8	RIVISTA. A. Bisoffi, R. Beerens, W.P.M.H. Heemels, H. Nijmeijer, N. van de Wouw, and L. Zaccarian, "To stick or to slip: A reset PID control perspective on positioning systems with friction", Annual Reviews in Control, 2020.	2.8	2	3	1.5	9.3
9	RIVISTA. R. Beerens, A. Bisoffi, L. Zaccarian, W.P.M.H. Heemels, H. Nijmeijer, and N. van de Wouw. Reset integral control for improved settling of PID-based motion systems with friction. Automatica, 2019	2.9	2	3	1	8.9
10	RIVISTA. A. Bisoffi, F. Forni, M. Da Lio, and L. Zaccarian, "Relay-based hybrid control of minimal-order mechanical systems with applications", Automatica, 2018	3	2	3	1.7	9.7
11	RIVISTA. A. Bisoffi, M. Da Lio, A. R. Teel, and L. Zaccarian, "Global asymptotic stability of a PID control system with Coulomb friction", IEEE Transactions on Automatic Control, 2018.	3	2	3	1.7	9.7
12	RIVISTA. A. Bisoffi, F. Biral, M. Da Lio, and L. Zaccarian, "Longitudinal jerk estimation of driver intentions for advanced driver assistance systems", IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2017.	2.9	2	2.8	1.7	9.4
Totale Pubblicazioni						112.6
Consistenza Complessiva						22
TOTALE PRODUZIONE SCIENTIFICA						134.6

CONOSCENZA DELLA LINGUA INGLESE

Il candidato dimostra ottima conoscenza della lingua.



CANDIDATO: CAMURRI Marco

TITOLO	PUNTEGGIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero;	20
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero	6
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	16
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	7
Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	0
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	6
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	4
TOTALE	59



N.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza della pubblicazione	Congruenza della pubblicazione con il settore concorsuale, il settore scientifico-disciplinare, ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi correlate	Rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica	Apporto individuale del candidato	Totale
1	RIVISTA. L. Zhang, D. Wisth, M. Camurri, and M. Fallon, "Balancing the budget: feature selection and tracking for multi-camera visual-inertial odometry", IEEE Robotics and Automation Letters, 2022.	3	2	2.8	1.3	9.1
2	CONFERENZA. M. Mattamala, M. Ramezani, M. Camurri, M. Fallon, "Learning camera performance models for active multi-camera visual teach and repeat", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2021.	2.8	1.9	1.2	1.3	7.2
3	CONFERENZA. D. Wisth, M. Camurri, M. Fallon. "Preintegrated velocity bias estimation to overcome contact nonlinearities in legged robot odometry", IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2020.	2.9	1.9	1.2	1.7	7.7
4	NON PUBBLICATO NE' ACCETTATO. D. Wisth, M. Camurri, and M. Fallon, "VILENS: visual, inertial, lidar, and leg odometry for all-terrain legged robots", IEEE Transactions on Robotics (2022, under review).	0	0	0	0	0
5	RIVISTA. R. Vezzani, R. Cucchiara, M. Camurri, "3D Hough transform for sphere recognition on point clouds", Machine Vision and Applications, 2014.	3	1.9	2	1.6	8.5
6	RIVISTA. S. Bazeille, J. Ortiz, F. Rovida, M. Camurri, A. Meguenani, D.G. Caldwell, C. Semini, "Active camera stabilization to enhance the vision of agile legged robots", Robotica, 2017.	3	1.9	2.2	2	9.1
7	RIVISTA. M. Camurri, M. Fallon, S. Bazeille, A. Radulescu, V. Barasuol, DG Caldwell, C. Semini, "Probabilistic contact estimation and impact detection for state estimation of quadruped robots", IEEE Robotics and Automation Letters, 2017.	3	2	2.8	1.5	9.3
8	RIVISTA. O.A. Villarreal Magana, V. Barasuol, M. Camurri, L. Franceschi, M. Focchi, M. Pontil, D.G Caldwell, C. Semini, "Fast and continuous foothold adaptation for dynamic locomotion through CNNs", IEEE Robotics and Automation Letters, 2019.	3	2	2.8	0.8	8.6
9	RIVISTA. D. Wisth, M. Camurri, M. Fallon, "Robust legged robot state estimation using factor graph optimization", IEEE Robotics and Automation Letters, 2019.	2.8	2	2.8	1.7	9.3
10	RIVISTA. M. Camurri, M. Ramezani, S. Nobili, M. Fallon, "Pronto: a multi-sensor state estimator for legged robots in real world scenarios", Frontiers on Robotics and AI, 2020.	2.4	1.9	2.2	1.7	8.2
11	RIVISTA. R. Buchanan, J. Bednarek, M. Camurri, M.R. Nowicki, K. Walas, M. Fallon, "Navigating by touch: haptic Monte Carlo localization via geometric sensing and terrain classification", Autonomous Robots, 2021.	2.7	1.9	2.7	1	8.3
12	RIVISTA. David Wisth, Marco Camurri, Sandipan Das, Maurice Fallon, "Unified multi-modal landmark tracking for tightly coupled lidar-visual-inertial odometry", IEEE Robotics Automation Letters, 2021.	3	1.9	2.8	1.3	9
Totale Pubblicazioni						94.3
Consistenza Complessiva						18
TOTALE PRODUZIONE SCIENTIFICA						112.3

CONOSCENZA DELLA LINGUA INGLESE

Il candidato dimostra ottima conoscenza della lingua.



CANDIDATO: FALCO Pietro

TITOLO	PUNTEGGIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero;	20
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero	10
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	18
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	8
Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	0
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	8
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	6
TOTALE	70



N.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza della pubblicazione	Congruenza della pubblicazione con il settore concorsuale, il settore scientifico-disciplinare, ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi correlate	Rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica	Apporto individuale del candidato	Totale
1	RIVISTA. Falco P, Natale C, "On the stability of closed-loop inverse kinematics algorithms for redundant robots", IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 2011.	2.8	2	3	2	9.8
2	RIVISTA. Khader, Shahbaz Abdul, Hang Yin, Pietro Falco, and Danica Kragic. "Stability-guaranteed reinforcement learning for contact-rich manipulation", IEEE Robotics and Automation Letters, 2020.	2.9	1.9	2.8	1.7	9.3
3	RIVISTA. S. A. Khader, H. Yin, P. Falco and D. Kragic, "Data-Efficient Model Learning and Prediction for Contact-Rich Manipulation Tasks", IEEE Robotics and Automation Letters, 2020.	3	2	2.8	1.3	9.1
4	RIVISTA. Falco P, Ciro Natale, "Low-level flexible planning for mobile manipulators: A distributed perception approach", ADVANCED ROBOTICS, 2014.	2.9	2	2	2	8.9
5	RIVISTA. Falco P, Matteo Saveriano, Dharmil Shah, Dongheui Lee, "Representing human motion with FADE and U-FADE: an efficient frequency-domain approach", AUTONOMOUS ROBOTS, 2019.	2.7	1.9	2.7	1.7	9
6	RIVISTA. F Ficuciello, A Miglizzo, G Laudante, Falco P, and B Siciliano, "Vision-based grasp learning of an anthropomorphic hand-arm system in a synergy-based control framework", SCIENCE ROBOTICS, 2019.	2.9	2	2.8	1.2	8.9
7	RIVISTA. Falco P, Natale C, Dillmann R, "Ensuring kinetostatic consistency in observation of human manipulation", ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 2013.	3	1.9	2.7	1.8	9.4
8	RIVISTA. Cavallo A, Falco P, "Online segmentation and classification of manipulation actions from the observation of kinetostatic data", IEEE TRANSACTIONS ON HUMAN-MACHINE SYSTEMS, 2014.	2.9	2	2.7	2	9.6
9	RIVISTA. Falco P, Matteo Saveriano. Eka Gibran Hasany, Nicholas Hubert Kirk. Dongheui Lee, "A Human Action Descriptor based on Motion Coordination", IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS, 2017.	2.9	1.9	2.8	1.7	9.3
10	RIVISTA. Bjerkgeng M, Falco P, Natale C, Pettersen K Y, "Stability analysis of a hierarchical architecture for discrete-time sensor-based control of robotic systems", IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 2014.	2.8	2	3	1.5	9.3
11	RIVISTA. Falco P, Shuang Lu, Ciro Natale, Salvatore Pirozzi, Dongheui Lee, "A Transfer Learning Approach to Cross-Modal Object Recognition: From Visual Observation to Robotic Haptic Exploration", IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 2019.	2.9	2	3	1.7	9.6
12	RIVISTA. Falco P, Abdallah Attawia, Matteo Saveriano, Dongheui Lee (2018), "On Policy Learning Robust to Irreversible Events: An Application to Robotic In-Hand Manipulation", IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS, 2018.	2.9	2	2.8	1.7	9.4
Totale Pubblicazioni						111.6
Consistenza Complessiva						18
TOTALE PRODUZIONE SCIENTIFICA						129.6

CONOSCENZA DELLA LINGUA INGLESE

Il candidato dimostra ottima conoscenza della lingua.



CANDIDATO: MICHIELETTO Giulia

TITOLO	PUNTEGGIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero;	20
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero	22
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	13
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	4
Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	0
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	5
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	2
TOTALE	66



N.	Tipo/Titolo Pubblicazione	Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza della pubblicazione	Congruenza della pubblicazione con il settore concorsuale, il settore scientifico-disciplinare, ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi correlate	Rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica	Apporto individuale del candidato	Totale
1	RIVISTA. A. Cenedese, M. Luvisotto, G. Michieletto, "Distributed Clustering Strategies in Industrial Wireless Sensor Networks", IEEE Transactions on Industrial Informatics, 2017.	2.9	2	3	1.8	9.7
2	CONFERENZA. B. Pozzan, G. Michieletto, A. Cenedese, D. Zelazo, "Heterogeneous Formation Control: a Bearing Rigidity Approach", IEEE Int. Conf. on Decision and Control (CDC), 2021.	2.9	2	1.5	1.5	7.9
3	CONFERENZA. G. Michieletto, A. Cenedese, A. Franchi, "Force-Moment Decoupling and Rotor-Failure Robustness for Star- Shaped Generically-Tilted Multi-Rotors", IEEE Int. Conf. on Decision and Control (CDC), 2019.	3	2	1.5	1.8	8.3
4	RIVISTA. J. Giordano, M. Lazzaretto, G. Michieletto, A. Cenedese, "Visual Sensor Networks for Indoor Real-time Surveillance and Tracking of Multiple Targets", MDPI Robotics, 2022.	2.9	2	2.2	1.5	8.6
5	M. Fabris, G. Michieletto, A. Cenedese, "General Regularized Distributed Solution for System State Estimation from Relative Measurements", IEEE Control Systems Letters, 2021.	3	2	2.8	1.8	9.6
6	RIVISTA. B. Elaamery, M. Pesavento, T. Aldovini, N. Lissandrini, G. Michieletto, A. Cenedese, "Model Predictive Control for Cooperative Transportation with Feasibility-Aware Policy", MDPI Robotics, 2021.	2.9	2	2.2	0.9	8
7	RIVISTA. G. Michieletto, A. Cenedese, D. Zelazo, "A Unified Dissertation on Bearing Rigidity Theory", IEEE Transactions on Control of Network Systems, 2021.	3	2	3	1.8	9.8
8	RIVISTA. G. Michieletto, A. Cenedese, L. Zaccarian, A. Franchi, "Hierarchical non-linear control for multi-rotor asymptotic stabilization based on zero-moment direction", Automatica, 2020.	3	2	3	1.7	9.7
9	RIVISTA. N. Lissandrini, G. Michieletto, R. Antonello, M. Galvan, A. Franco, A. Cenedese, "Cooperative Optimization of UAVs Formation Visual Tracking", MDPI Robotics, 2019.	2.9	2	2.2	1	8.1
10	RIVISTA. A. Franchi, P. Robuffo Giordano, G. Michieletto, "Online Leader Selection for Collective Tracking and Formation Control: the Second Order Case", IEEE Transactions on Control of Network Systems, 2019.	2.9	2	3	1.5	9.4
11	RIVISTA. A. Antonello, G. Michieletto, R. Antonello, A. Cenedese, "A Dual Quaternion Feedback Linearized Approach for Maneuver Regulation of Rigid Bodies", IEEE Control Systems Letters, 2018.	2.9	2	2.8	1.5	9.2
12	RIVISTA. G. Michieletto, M. Ryll, A. Franchi, "Fundamental Actuation Properties of Multi-rotors: Force-Moment Decoupling and Fail-safe Robustness", IEEE Transactions on Robotics, 2018.	3	2	3	1.8	9.8
Totale Pubblicazioni						108.1
Consistenza Complessiva						18
TOTALE PRODUZIONE SCIENTIFICA						126.1

CONOSCENZA DELLA LINGUA INGLESE

La candidata dimostra ottima conoscenza della lingua.



LA COMMISSIONE

Prof. Maria Elena VALCHER (*Presidente, firmato digitalmente*)

Prof. Fabio PREVIDI (*Componente, firmato digitalmente*)

Prof. Alberto LEVA (*Segretario, firmato digitalmente*)



SELEZIONE PUBBLICA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 22/02/2022, N. 1811 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 18/03/2022, n. 22 PER N. 1 POSTO DI RICERCATORE UNIVERSITARIO CON CONTRATTO DI LAVORO SUBORDINATO A TEMPO DETERMINATO (SENIOR) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3 LETTERA B - L. 240/2010, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/G1 - AUTOMATICA (COD. PROCEDURA 2022_RTDB_DEIB_8).

ALLEGATO n. 3 alla RELAZIONE FINALE

GRADUATORIA DI MERITO

COGNOME e Nome	Punteggio complessivo
BISOFFI Andrea	201.6
FALCO Pietro	199.6
MICHIELETTO Giulia	192.1
CAMURRI Marco	171.3

Milano, 31 agosto 2022

LA COMMISSIONE

Prof. Maria Elena VALCHER (Presidente, firmato digitalmente)

Prof. Fabio PREVIDI (Componente, firmato digitalmente)

Prof. Alberto LEVA (Segretario, firmato digitalmente)