

**PROCEDURA PUBBLICA DI SELEZIONE PER LA COPERTURA DI N. 1 POSTO DI RICERCATORE UNIVERSITARIO A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ART 24, COMMA 3, LETTERA B) DELLA LEGGE 240/10 PRESSO L'UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI BERGAMO  
SETTORE CONCORSUALE 09/G1 AUTOMATICA  
SETTORE SCIENTIFICO-DISCIPLINARE ING-INF/04 AUTOMATICA  
DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA GESTIONALE DELL'INFORMAZIONE E DELLA PRODUZIONE  
BANDO DR REP. N. 741/2019 DEL 08/11/2019**

**RELAZIONE RIASSUNTIVA**

Il giorno 24 febbraio 2020 alle ore 11:45 si è riunita, presso la sede universitaria di Via dei Caniana la Commissione di valutazione della procedura pubblica di selezione in epigrafe, nominata con decreto rettorale rep. n. 814/2019 del 19/12/2019 pubblicato nella medesima data e composta dai seguenti componenti:

- Prof. *SERGIO MATTEO SAVARESI* I fascia  
presso il Politecnico di Milano
  
- Prof.ssa *LAURA GIARRE'* I fascia  
presso l'Università di Modena e Reggio Emilia
  
- Prof. *FABIO PREVIDI* I fascia  
presso l'Università di Bergamo

La Commissione ha provveduto a nominare il Presidente nella persona del Prof. SERGIO MATTEO SAVARESI. e il Segretario nella persona del Prof. FABIO PREVIDI.

Il termine per la conclusione dei lavori è fissato entro tre mesi dal decreto di nomina del Rettore e pertanto sarà il 18 marzo 2020.

La Commissione si è riunita in prima seduta in data 7 gennaio 2020 per via telematica al fine di definire i criteri per la valutazione dei titoli, del curriculum e della produzione scientifica dei candidati.

Ciascun commissario, verificato il rispetto delle norme in materia di incompatibilità e conflitto di interessi e quelle previste dal Codice Etico dell'Università degli Studi di Bergamo, ha dichiarato l'inesistenza di situazioni di incompatibilità o cause di astensione ai sensi degli artt. 51 e 52 c.p.c. in relazione agli altri componenti della Commissione.

La Commissione ha quindi provveduto a far pervenire i criteri stabiliti dalla Commissione al Responsabile del procedimento per assicurarne la pubblicazione nel sito istituzionale dell'Ateneo avvenuta in data 8 gennaio 2020.

Nella seconda riunione, che si è tenuta il giorno 17 gennaio 2020 alle ore 9:30 presso il Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria del Politecnico di Milano, i componenti della Commissione hanno preso visione dell'elenco dei candidati che risultano essere:

1. Candidato **DANILO CAPORALE**
2. Candidato **ANDREA CARRON**
3. Candidato **GUIDO CAVRARO**
4. Candidato **ANTONIO FERRAMOSCA**
5. Candidato **SOPHIE FOSSON**
6. Candidato **STEFANO MAZZOLENI**
7. Candidato **MICHELE ROCCOTELLI**

I commissari hanno quindi dichiarato l'inesistenza di situazioni di incompatibilità o cause di astensione ai sensi degli artt. 51 e 52 c.p.c. né cause di conflitto di interessi in relazione ai candidati.

Presa in esame la documentazione inoltrata dai partecipanti alla procedura e, tenendo conto dei criteri indicati nella prima riunione, ha effettuato la valutazione delle pubblicazioni scientifiche, del curriculum e dell'attività didattica e di ricerca di ciascun candidato.

La Commissione, terminata la fase di valutazione preliminare, ha ammesso alla discussione pubblica tutti i candidati.

Il giorno 24 febbraio 2020 alle ore 8:20 presso la sede universitaria di Via dei Caniana, si è svolta la discussione dei titoli e della produzione scientifica e l'accertamento della conoscenza della lingua straniera.

La Commissione ha preso atto che i candidati GUIDO CAVRARO e ANTONIO FERRAMOSCA hanno richiesto l'espletamento del colloquio in videoconferenza ed ha autorizzato l'effettuazione del colloquio in tale modalità.

Alla discussione erano presenti i seguenti candidati:

1. Candidato DANILO CAPORALE
2. Candidato GUIDO CAVRARO (in teleconferenza)
3. Candidato ANTONIO FERRAMOSCA (in teleconferenza)
4. Candidato SOPHIE FOSSON

Risultavano invece assenti i seguenti candidati: ANDREA CARRON, STEFANO MAZZOLENI, MICHELE ROCCOTELLI che pertanto risultano rinunciatari ai sensi del bando.

Al termine della discussione, la Commissione ha proceduto, dopo adeguata valutazione, all'attribuzione di un punteggio ai titoli ed alle pubblicazioni scientifiche presentate dai candidati, nonché alla valutazione della conoscenza della lingua straniera in base ai criteri stabiliti nella seduta preliminare. Tali punteggi e valutazioni vengono allegati al presente verbale e ne costituiscono parte integrante (Allegato 2 al verbale 2 e Allegato 1 al verbale 4).

Sulla base dei punteggi totali conseguiti, la Commissione, all'unanimità dei componenti, individua nel Dott. ANTONIO FERRAMOSCA il candidato vincitore della procedura pubblica di selezione per n. 1 posto di ricercatore a tempo determinato di tipo b) bandita per il Settore Concorsuale 09/G1 – AUTOMATICA - Settore Scientifico Disciplinare ING-INF/04 - AUTOMATICA presso il Dipartimento di Ingegneria Gestionale, dell'Informazione e della Produzione dell'Università degli Studi di Bergamo.

In caso di rinuncia subentrano nell'ordine i candidati dott. SOPHIE FOSSON, dott. GUIDO CAVRARO, dott. DANILO CAPORALE.

La Commissione dichiara conclusi i lavori e raccoglie tutti gli atti della procedura in un plico che viene chiuso e sigillato con l'apposizione delle firme di tutti i commissari sui lembi di chiusura.

Il plico contenente una copia dei verbali delle singole riunioni e della relazione riassuntiva con allegati viene consegnato al Responsabile del procedimento dell'Università degli Studi di Bergamo, avendo cura di trasmettere gli stessi anche in formato elettronico all'indirizzo [selezionipersonale@unibg.it](mailto:selezionipersonale@unibg.it).

La relazione riassuntiva e tutti i giudizi espressi dalla Commissione saranno resi pubblici sul sito dell'Ateneo alla pagina web [www.unibg.it](http://www.unibg.it) nell'apposita sezione "Concorsi e selezioni".

La Commissione termina i lavori alle ore 12:00 del giorno 24 febbraio 2020.

Letto, approvato e sottoscritto.

#### I COMPONENTI DELLA COMMISSIONE

Prof. SERGIO MATTEO SAVARESI – Presidente

*F.to Sergio Matteo Savaresi*

Prof. FABIO PREVIDI – Segretario

*F.to Fabio Previdi*

Prof. ssa LAURA GIARRE' – Componente

*F.to Laura Giarrè*

## **Allegato 2 al verbale di seconda seduta**

**PROCEDURA PUBBLICA DI SELEZIONE PER LA COPERTURA DI N. 1 POSTO DI RICERCATORE UNIVERSITARIO A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ART 24, COMMA 3, LETTERA B) DELLA LEGGE 240/10 PRESSO L'UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI BERGAMO  
SETTORE CONCORSUALE 09/G1 AUTOMATICA  
SETTORE SCIENTIFICO-DISCIPLINARE ING-INF/04 AUTOMATICA  
DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA GESTIONALE DELL'INFORMAZIONE E DELLA PRODUZIONE  
BANDO DR REP. N. 741/2019 DEL 08/11/2019**

### **Valutazione preliminare sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica**

#### **1) Candidato DANILO CAPORALE**

Giudizio analitico sui titoli e sul curriculum e sulla produzione scientifica.

Giudizio della Commissione.

Ha conseguito il dottorato di ricerca in Information Engineering, Systems and Control nel 2015 presso il Politecnico di Milano difendendo una tesi dal titolo "Robust and Optimal Control Innovative Techniques for Anti-Slip/Slide Devices in Railway Vehicles" su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore. Durante il dottorato di ricerca ha svolto attività di ricerca all'estero presso MIT, USA, per 4 mesi e presso la University of Newcastle, Australia, per 3 mesi, su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore.

Attualmente è assegnista di ricerca presso il Centro Piaggio dell'Università di Pisa, posizione che ricopre da 4 anni e 6 mesi, svolgendo attività di ricerca su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore.

La produzione scientifica complessiva del candidato ha una buona consistenza complessiva (17 pubblicazioni in sede internazionale) ed è pienamente congruente con le tematiche del settore; ha intensità e continuità temporale buone. L'originalità ed innovatività sono buone. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale complessiva è molto buona.

Le 12 pubblicazioni selezionate dal candidato ai fini della valutazione sono 9 pubblicazioni a rivista, 8 delle quali su riviste internazionalmente riconosciute tra le più prestigiose del settore, e 3 pubblicazioni in atti di conferenze tra le più importanti del settore. Esse sono pienamente congruenti con le tematiche del settore, hanno originalità ed innovatività buone ed una collocazione editoriale di livello molto buono nel panorama internazionale.

Ha svolto attività didattica a livello universitario a partire dal 2012 presso l'Università di Pisa e presso il Politecnico di Milano come co-docente e tutor di corsi di Controlli Automatici, Controllo dei Robot, Robotica e Fondamenti di Automatica, insegnamenti pienamente congruenti con le tematiche del settore concorsuale oggetto della presente selezione.

Non è stato responsabile di progetti di ricerca.

E' stato membro del comitato di programma di due conferenze internazionali.

Non è stato coordinatore di gruppi di ricerca, ma è stato fondatore e coordinatore di un team partecipante a competizioni sulla guida autonoma di veicoli.

Non è titolare di brevetti, ma nel 2019 ha presentato 3 domande di brevetti su tematiche congruenti con le tematiche del settore concorsuale oggetto della presente selezione.

E' stato relatore ad alcuni dei principali congressi internazionali del settore.

Non ha ricevuto premi o riconoscimenti per la sua attività di ricerca.

E' fondatore dello spinoff universitario Proxima Robotics srl che sviluppa componenti e sistemi robotici per l'industria.

La Commissione esprime il seguente giudizio complessivo sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica: buono.

## **2) Candidato ANDREA CARRON**

Giudizio analitico sui titoli e sul curriculum e sulla produzione scientifica.

Giudizio della Commissione

Ha conseguito il dottorato di ricerca in Control Engineering nel 2016 presso l'Università di Padova difendendo una tesi dal titolo "Efficient parametric and non-parametric localization and mapping" su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore. Durante il dottorato ha svolto attività di ricerca presso la University of California, Riverside per 6 mesi nel 2012.

Attualmente è ricercatore post-doc presso ETH Zurich, posizione che ricopre dall'ottobre 2016 svolgendo attività di ricerca su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore. Dal 2018 è anche Lecturer presso la medesima istituzione.

Ha anche svolto attività di ricerca all'estero presso University of California, Santa Barbara per 7 mesi nel 2014 e presso il Max Planck Institute for Biological Cybernetics, Tuebingen per 2 mesi nel 2013.

La produzione scientifica complessiva del candidato ha una buona consistenza complessiva ed è pienamente congruente con le tematiche del settore; ha buona intensità e ottima continuità temporale. L'originalità ed innovatività sono molto buone. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è molto buona.

Le 12 pubblicazioni selezionate dal candidato ai fini della valutazione sono 4 su rivista internazionale e 8 in atti di conferenze internazionali e sono pienamente congruenti con le tematiche del settore. Tutte le pubblicazioni hanno originalità ed innovatività molto buone ed una collocazione editoriale di buon livello nel panorama internazionale.

Ha svolto attività didattica a livello universitario presso ETH, Zurich nel 2018 e 2019. In particolare è stato docente incaricato del corso Signal and Systems, insegnamento pienamente congruente con le tematiche del settore concorsuale oggetto della presente selezione. Inoltre, ha svolto attività di esercitazioni e tutoraggio in vari altri corsi.

Non è stato responsabile di progetti.

Non è stato coordinatore di gruppi di ricerca.

Non è titolare di brevetti.

E' stato relatore nei principali congressi internazionali del settore.

Non ha ricevuto premi o riconoscimenti per la sua attività di ricerca.

Tra le altre esperienze è stato Simulation Development Engineer presso McLaren Racing ed ha partecipato al programma ARCADE dell'ESA.

La Commissione esprime il seguente giudizio complessivo sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica: buono.

### **3) Candidato GUIDO CAVRARO**

Giudizio analitico sui titoli e sul curriculum e sulla produzione scientifica.

Giudizio della Commissione.

Ha conseguito il dottorato di ricerca in Ingegneria dell'Informazione nel 2015 presso l'Università di Padova difendendo una tesi dal titolo "Modeling, Identification and Control of a Smart Grid" su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore. Durante il dottorato ha svolto attività di ricerca all'estero presso University of California at Berkeley, USA per 6 mesi.

Ha ricoperto posizioni di ricercatore post-dottorato presso l'Università di Padova per complessivi 20 mesi e poi per 18 mesi presso Virginia Tech, USA e per 8 mesi presso il National Renewable Energy Laboratory, dove si trova tuttora, svolgendo attività di ricerca su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore.

La produzione scientifica complessiva del candidato ha una consistenza complessiva molto buona (28 pubblicazioni in sede internazionale) ed è pienamente congruente con le tematiche del settore; ha intensità e continuità temporale molto buone. L'originalità ed innovatività sono molto buone. La rilevanza scientifica complessiva della collocazione editoriale è ottima.

Le 12 pubblicazioni selezionate dal candidato ai fini della valutazione sono 10 pubblicazioni su rivista internazionale, 9 delle quali su riviste tra le principali del settore, e 2 su atti di conferenze internazionali tra le più importanti del settore. I temi delle pubblicazioni sono pienamente congruenti con le tematiche dell'Automatica, hanno originalità ed innovatività molto buone ed una collocazione editoriale di ottimo livello nel panorama internazionale.

Ha svolto attività didattica a livello universitario come tutor presso l'Università di Padova nel 2013 e nel 2015.

Non è stato responsabile di progetti.

Non è stato coordinatore di gruppi di ricerca.

Non è titolare di brevetti.

E' stato relatore ad alcuni dei principali congressi internazionali del settore.

Non ha ricevuto premi o riconoscimenti per la sua attività di ricerca.

La Commissione esprime il seguente giudizio complessivo sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica: molto buono.

#### **4) Candidato ANTONIO FERRAMOSCA**

Giudizio analitico sui titoli e sul curriculum e sulla produzione scientifica.

Giudizio della Commissione.

Ha conseguito il dottorato di ricerca in Automation, Robotics and Telematics nel 2011 presso l'Università di Siviglia, Spagna difendendo una tesi dal titolo "Model Predictive Control for Systems with Changing Setpoints" su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore. Durante il dottorato ha ricoperto posizioni di visiting student presso il Department of Chemical Engineering of the University of Wisconsin, Madison, USA per 6 mesi e presso il Department of Process Control of the Institute of Technological Development for the Chemical Industry, Santa Fe, Argentina per 6 mesi, svolgendo attività di ricerca su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore.

Attualmente è ricercatore presso il gruppo di ricerca di controlli automatici (INTEC) dell'Institute of Technological Development for the Chemical Industry (CONICET) a Santa Fe, Argentina, posizione che ricopre dall'aprile 2012 dopo essere stato ricercatore postdoc presso l'Università di Siviglia per 6 mesi. E' anche adjunct professor presso la Universidad Tecnologica Nacional, dove insegna dall'aprile 2018 corsi di teoria dei sistemi e controlli automatici. Ha tenuto anche numerosi corsi di dottorato sui sistemi non lineari e sul controllo predittivo.

E' stato relatore o correlatore di 5 tesi di dottorato.

La produzione scientifica complessiva del candidato ha una ottima consistenza complessiva (66 pubblicazioni in sedi internazionali) ed è pienamente congruente con le tematiche del settore; ha ottima intensità e continuità temporale. L'originalità ed innovatività sono ottime. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima con un elevato numero di pubblicazioni sulle principali riviste del settore e negli atti delle principali conferenze.

Le 12 pubblicazioni selezionate dal candidato ai fini della valutazione sono tutte pubblicate su riviste internazionali tra le più prestigiose del settore, su temi pienamente congruenti con le tematiche dell'Automatica, hanno tutte ottime originalità ed innovatività ed una collocazione editoriale di ottimo livello nel panorama internazionale.

E' stato responsabile di 2 progetti nazionali ed ha partecipato come ricercatore a numerosi progetti nazionali ed internazionali.

Ha esperienza come coordinatore di gruppi di ricerca.

Non è titolare di brevetti.

E' stato relatore ai principali congressi internazionali del settore.

E' stato membro del comitato editoriale di una rivista internazionale del settore e membro dei comitati di programma di alcune conferenze internazionali del settore.

Non ha ricevuto premi o riconoscimenti per la sua attività di ricerca.

E' in possesso dell'abilitazione scientifica nazionale di professore associato per il settore concorsuale oggetto della presente selezione.

La Commissione esprime il seguente giudizio complessivo sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica: ottimo.

## 5) Candidato SOPHIE FOSSON

Giudizio analitico sui titoli e sul curriculum e sulla produzione scientifica.

Giudizio delle Commissioni.

Ha conseguito il dottorato di ricerca in Applied Mathematics for Industrial Technologies nel 2008 presso la Scuola Normale Superiore di Pisa difendendo una tesi dal titolo "Deconvolution of quantized-input linear systems: an Informatic-theroretic approach" su temi congruenti con le tematiche del settore.

Attualmente ricopre il ruolo di RTD-A (SSD ING-INF/04 - Automatica) presso il Politecnico di Torino, posizione che ricopre dal novembre 2017. Ha ricoperto posizioni di ricercatore post-dottorato presso l'Istituto Superiore Mario Boella di Torino, per un anno dall'ottobre 2016 e presso il Politecnico di Torino dal 2009 per 7 anni, svolgendo attività di ricerca su temi parzialmente congruenti con le tematiche del settore.

Ha svolto attività di ricerca all'estero presso il Centre Tecnologic Telecomunicacions Catalunya, Barcelona per 3 mesi complessivi tra il 2013 ed il 2016.

La produzione scientifica complessiva del candidato ha una consistenza complessiva molto buona (48 pubblicazioni in sede internazionale). Essa è in parte coerente con le tematiche del settore disciplinare. La collocazione editoriale delle pubblicazioni a rivista è buona, sebbene in parte in sedi editoriali di altri settori. Tra le pubblicazioni a conferenza ve ne sono alcune negli atti delle conferenze più prestigiose del settore, soprattutto nell'ultimo periodo. L'intensità temporale è buona, la continuità temporale è buona. L'originalità ed innovatività sono buone. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è nel complesso buona, sebbene in parte esterna al perimetro internazionalmente riconosciuto del settore.

Le 12 pubblicazioni selezionate dal candidato ai fini della valutazione sono tutte pubblicazioni a rivista con originalità ed innovatività molto buone ed una collocazione editoriale di buon livello nel panorama internazionale. Sono in parte su temi congruenti con il settore concorsuale oggetto della presente selezione.

Ha svolto attività didattica a livello universitario presso il Politecnico di Torino dal 2005, svolgendo esercitazione in corsi di Geometria e Analisi Matematica.

Non è stato responsabile di progetti.

Non è stato coordinatore di gruppi di ricerca.

Non è titolare di brevetti.

E' stato relatore ad alcuni dei principali congressi internazionali del settore.

Ha ricevuto il premio "Best paper award Francesco Carassa" dall'associazione Gruppo Telecomunicazioni e Tecnologie dell'Informazione (GTTI) nel 2013.

La Commissione esprime il seguente giudizio complessivo sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica: buono.

## **6) Candidato STEFANO MAZZOLENI**

Giudizio analitico sui titoli e sul curriculum e sulla produzione scientifica.

Giudizio della Commissione.

Ha conseguito il dottorato di ricerca in Bioingegneria, Ingegneria dei Materiali e Robotica nel 2007 presso l'Università di Genova.

Attualmente è RTD-A (ING-IND/34 – Bioingegneria industriale) presso l'Istituto di Biorobotica della Scuola Superiore Sant'Anna di Pisa, posizione che ricopre dal maggio 2015, svolgendo attività di ricerca nel campo della bioingegneria e della robotica biomedica. Da aprile 2007 ad aprile 2015 ha ricoperto posizioni di ricercatore post-doc sempre presso la Scuola Superiore Sant'Anna.

Ha svolto attività di ricerca all'estero presso il Department of Neurophysiology, Katholieke Universiteit Leuven, Belgio, nel 2005 e presso il Penn Institute for Rehabilitation Medicine, University of Pennsylvania, USA, nel 2008, per complessivi 2 mesi.

La produzione scientifica complessiva del candidato ha una consistenza complessiva ottima (95 pubblicazioni in sede internazionale). Essa è poco coerente con le tematiche principali del settore disciplinare. La collocazione editoriale delle pubblicazioni a rivista è buona, sebbene in sedi editoriali principalmente di altri settori. L'intensità temporale è buona, la continuità temporale è buona. L'originalità ed innovatività sono buone. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è nel complesso buona, sebbene in larga parte esterna al perimetro internazionalmente riconosciuto del settore.

Le 12 pubblicazioni selezionate dal candidato ai fini della valutazione sono tutte pubblicazioni a rivista con originalità ed innovatività molto buone ed una collocazione editoriale solo parzialmente coerente con il settore concorsuale della presente procedura.

Da molti anni svolge attività didattica a livello universitario presso la Scuola Superiore Sant'Anna. In particolare è stato docente incaricato di numerosi corsi di Bioingegneria applicata alla realtà virtuale, Bioingegneria della riabilitazione, Bioingegneria applicata alle protesi, Fondamenti di Statistica Sociale, Bioingegneria e applicazioni alla Medicina fisica e riabilitativa, Rehabilitation robotics, Robot companions for assisted living.

E' stato responsabile di numerosi progetti regionali.

E' membro del comitato editoriale di due riviste internazionali, Intelligent Service Robotics e International Journal of Advanced Robotics Systems – Medical robots.

E' stato membro del comitato di programma di conferenze internazionali.

E' coordinatore di un gruppo di ricerca presso il centro di riabilitazione privato "Auxilium Vitae" di Volterra.

E' titolare di un brevetto dal titolo "Dispositivo robotico per la verticalizzazione di persone con gravi disabilità".

E' stato relatore a numerosi congressi internazionali di bioingegneria.

Ha ricevuto il premio nazionale ANGI-Associazione Nazionale Giovani Innovatori, categoria robotica.

E' in possesso dell'abilitazione scientifica nazionale di professore associato per il settore concorsuale 09/G2 Bioingegneria.

E' attualmente membro del collegio docenti del corso di dottorato di ricerca in Biorobotica presso la Scuola Superiore Sant'Anna.

E' molto attivo in attività divulgative tipiche della "Terza Missione".

La Commissione esprime il seguente giudizio complessivo sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica: buono.



## **7) Candidato MICHELE ROCCOTELLI**

Giudizio analitico sui titoli e sul curriculum e sulla produzione scientifica.

Giudizio della Commissione.

Ha conseguito il dottorato di ricerca in Ingegneria Elettrica e dell'Informazione nel 2016 presso il Politecnico di Bari difendendo una tesi dal titolo "Energy and comfort management strategies for smart home and buildings" su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore. Durante il dottorato ha svolto attività di ricerca all'estero per 7 mesi presso l'Ecole Normale Supérieure de Cachan, Paris su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore.

Attualmente è assegnista di ricerca presso il Politecnico di Bari, posizione che ricopre dal gennaio 2016, svolgendo attività di ricerca su temi pienamente congruenti con le tematiche del settore.

La produzione scientifica complessiva del candidato ha una buona consistenza complessiva (24 pubblicazioni in sedi internazionali) ed è pienamente congruente con le tematiche del settore; ha buone intensità e continuità temporali. L'originalità ed innovatività sono buone. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è buona.

Le 12 pubblicazioni selezionate dal candidato ai fini della valutazione sono 6 su rivista internazionale, di cui 3 su riviste di ottimo livello nel settore, su argomenti pienamente congruenti con le tematiche del settore. Le altre 6 sono pubblicazioni in atti di conferenze internazionali di ottimo livello nel settore. Tutte le pubblicazioni hanno originalità ed innovatività buone. La collocazione editoriale complessiva è di livello buono nel panorama internazionale.

Ha svolto attività didattica a livello universitario presso il Politecnico di Bari dal 2018 ad oggi. In particolare è stato docente incaricato del corso di Fondamenti di Automatica, insegnamento pienamente congruente con le tematiche del settore concorsuale oggetto della presente selezione. Ha anche svolto attività di esercitazione e tutoraggio nel corso di Stima e Controllo di Sistemi Dinamici presso il Politecnico di Bari dal 2013 ad oggi.

Non è stato responsabile di progetti di ricerca.

Non è stato coordinatore di gruppi di ricerca.

Non è titolare di brevetti.

E' stato relatore ad alcuni congressi internazionali del settore.

Non ha ricevuto premi o riconoscimenti per la sua attività di ricerca.

La Commissione esprime il seguente giudizio complessivo sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica: buono.

**ALLEGATO n. 1 al VERBALE n. 4**  
**(Punteggio dei titoli e delle pubblicazioni)**

**Candidato 1 CAPORALE DANILO**

**TITOLI (max 100 punti)**

Dottorato di ricerca o equipollente ovvero diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	30
attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	4
documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	2
attività progettuale relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	0
organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali	0
titolarità di brevetti relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	1
partecipazione in qualità di relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	5
conseguimento di premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	0
Altri titoli quali esperienze professionali in imprese ed altri enti con documentata attività su progetti e temi applicativi relativi al settore della procedura	3
	<b>45</b>

**PUBBLICAZIONI (max 180 punti)**

Titolo	Rivista	originalità rilevanza (max 6)	congruenza (max 3)	rilevanza rivista diffusione (max 3)	contributo individuale (max 3)	TOTALE
Convexity of the cost functional in an optimal control problem for a class of positive switched systems	Automatica	6	3	3	2	14
Braking Control in Railway Vehicles: A Distributed Preview Approach	IEEE Trans Aut Contr	6	3	3	3	15
Efficient Walking Gait Generation via Principal Component Representation of Optimal Trajectories: Application to a Planar Biped Robot With Elastic Joints	IEEE Robotics Aut Lett	5	3	3	1	12
Humanoids at Work	IEEE Robotics Aut Mag	6	3	3	1	13
Dynamic Whole-Body Control of Unstable Wheeled Humanoid Robots	IEEE Robotics Aut Lett	5	3	3	1	12
ANALYSIS OF SERIES ELASTICITY IN LOCOMOTION OF A PLANAR BIPEDAL ROBOT	International Journal of Mechanics and Control	4	3	1	1,5	9,5
Towards an Autonomous Unwrapping System for Intralogistics	IEEE Robotics Aut Lett	5	3	3	1	12
Time-Optimal Path Tracking for Jerk Controlled Robots	IEEE Robotics Aut Lett	5	3	3	2,5	13,5
Alter Ego: A Mobile Robot With a Functionally Anthropomorphic Upper Body Designed for Physical Interaction	IEEE Robotics Aut Mag	5	3	3	1	12
Towards the Design of Robotic Drivers for Full-Scale Self-Driving Racing Cars	2019 International Conference on Robotics and Automation (ICRA)	4	3	1	1	9
Adaptive nonlinear control of braking in railway vehicles	52nd IEEE Conference on Decision and Control	5	3	2	3	13
Motion Primitive Based Random Planning for Loco-Manipulation Tasks	IEEE RAS International Conference on Humanoid Robots	4	3	1	2	10
						<b>145</b>

**Consistenza complessiva della produzione scientifica del candidato, intensità e continuità temporale della stessa**

**10 punti**

**Conoscenza della lingua inglese: OTTIMA.**

**Candidato 2 CAVRARO GUIDO****TITOLI (max 100 punti)**

Dottorato di ricerca o equipollente ovvero diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	30
attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	1
documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	4
attività progettuale relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	0
organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali	0
titolarità di brevetti relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	0
partecipazione in qualità di relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	5
conseguimento di premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	0
Altri titoli quali esperienze professionali in imprese ed altri enti con documentata attività su progetti e temi applicativi relativi al settore della procedura	0
	<b>40</b>

**PUBBLICAZIONI (max 180 punti)**

Titolo	Rivista	originalità rilevanza (max 6)	congruenza (max 3)	rilevanza rivista diffusione (max 3)	contributo individuale (max 3)	TOTALE
Inverter Probing for Power Distribution Network Topology Processing	IEEE Trans Contr Net Sys	6	3	3	3	15
Partition-based multi-agent optimization in the presence of lossy and asynchronous communication	Automatica	6	3	3	2	14
Real-Time Identifiability of Power Distribution Network Topologies With Limited Monitoring	IEEE Contr Sys Lett	6	3	3	3	15
On the Need for Communication for Voltage Regulation of Power Distribution Grids	IEEE Trans Contr Net Sys	6	3	3	2,5	14,5
Graph Algorithms for Topology Identification Using Power Grid Probing	IEEE Contr Sys Lett	6	3	3	3	15
Voltage Analytics for Power Distribution Network Topology Verification	IEEE Trans Smart Grids	6	3	2	3	14
Local and Distributed Voltage Control Algorithms in Distribution Networks	IEEE Trans Power Systems	6	3	3	3	15
Power Distribution Network Topology Detection With Time-Series Signature Verification Method	IEEE Trans Power Systems	6	3	3	3	15
Distributed Reactive Power Feedback Control for Voltage Regulation and Loss Minimization	IEEE Trans Aut Contr	6	3	3	2,5	14,5
The value of communication in the voltage regulation problem	2016 IEEE 55th Conference on Decision and Control (CDC)	5	3	2	3	13
A Game Theory Framework for Active Power Injection Management with Voltage Boundary in Smart Grids	2013 European Control Conference (ECC)	4	3	1	3	11
A Master/Slave Approach to Power Flow and Overvoltage Control in Low-Voltage Microgrids	Energies	4	3	2	3	12
						<b>168</b>

**Consistenza complessiva della produzione scientifica del candidato, intensità e continuità temporale della stessa**

**16** punti

**Conoscenza della lingua inglese: OTTIMA.**

**Candidato 3 FERRAMOSCA ANTONIO****TITOLI (max 100 punti)**

Dottorato di ricerca o equipollente ovvero diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	30
attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	18
documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	5
attività progettuale relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	4
organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali	2
titolarità di brevetti relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	0
partecipazione in qualità di relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	5
conseguimento di premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	0
Altri titoli quali esperienze professionali in imprese ed altri enti con documentata attività su progetti e temi applicativi relativi al settore della procedura	7
	<b>71</b>

**PUBBLICAZIONI (max 180 punti)**

Titolo	Rivista	originalità rilevanza (max 6)	congruenza (max 3)	rilevanza rivista diffusione (max 3)	contributo individuale (max 3)	TOTALE
MPC for tracking with optimal closed-loop performance	Automatica	6	3	3	3	15
Cooperative distributed MPC for tracking	Automatica	6	3	3	3	15
MPC for tracking zone regions	Jour Proc Cont	6	3	3	3	15
Steady-state target optimization designs for integrating real-time optimization and model predictive control	Jour Proc Cont	6	3	3	3	15
Economic MPC for a Changing Economic Criterion for Linear Systems	IEEE Trans Aut Contr	6	3	3	3	15
Model predictive control suitable for closed-loop re-identification	Sys Cont Lett	6	3	3	1,5	13,5
Optimal MPC for tracking of constrained linear systems	Int Jour Sys Science	5	3	2	3	13
Robust MPC for tracking zone regions based on nominal predictions	Jour Proc Cont	6	3	3	3	15
Nonlinear MPC for Tracking Piece-Wise Constant Reference Signals	IEEE Trans Aut Contr	6	3	3	2,5	14,5
Control Strategies for Nonzero Set-Point Regulation of Linear Impulsive Systems	IEEE Trans Aut Contr	6	3	3	3	15
A gradient-based strategy for the one-layer RTO + MPC controller	Jour Proc Cont	6	3	3	2	14
Finite-time convergence results in robust model predictive control	Optim Control Appl Meth	5	3	2	2	12
						<b>172</b>

**Consistenza complessiva della produzione scientifica del candidato, intensità e continuità temporale della stessa**

**19** punti

**Conoscenza della lingua inglese: OTTIMA.**

**Candidato 4 FOSSON SOPHIE****TITOLI (max 100 punti)**

Dottorato di ricerca o equipollente ovvero diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	30
attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	4
documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	5
attività progettuale relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	0
organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali	0
titolarità di brevetti relativamente a quei settori scientifico-disciplinari nei quali è prevista	0
partecipazione in qualità di relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	5
conseguimento di premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	1
Altri titoli quali esperienze professionali in imprese ed altri enti con documentata attività su progetti e temi applicativi relativi al settore della procedura	0
	<b>45</b>



**PUBBLICAZIONI (max 180 punti)**

Titolo	Rivista	originalità rilevanza (max 6)	congruenza (max 3)	rilevanza rivista diffusione (max 3)	contributo individuale (max 3)	TOTALE
Recovery of Binary Sparse Signals From Compressed Linear Measurements via Polynomial Optimization	IEEE Sign Proc Lett	6	2	3	3	14
A Biconvex Analysis for Lasso 1 Reweighting	IEEE Sign Proc Lett	6	3	3	3	15
Sparsity estimation from compressive projections via sparse random matrices	EURASIP Journal on Advances in Signal	4	3	1	2,5	10,5
Steerable Discrete Cosine Transform	IEEE Trans Image Proc	6	2	2	3	13
Distributed Recovery of Jointly Sparse Signals Under Communication Constraints	IEEE Trans Sign Proc	6	2	3	3	14
Randomized Algorithms for Distributed Nonlinear Optimization Under Sparsity Constraints	IEEE Trans Sign Proc	6	3	3	3	15
Distributed ADMM for In-Network Reconstruction of Sparse Signals With Innovations	IEEE Trans Sign Inf Proc Net	6	2	3	2,5	13,5
Distributed Iterative Thresholding for 0/1-Regularized Linear Inverse Problems	IEEE Trans Inf Theory	6	3	2	3	14
Analysis of reduced-search BCJR algorithms for input estimation in a jump linear system	Sign Proc	5	3	2	3	13
A DISTRIBUTED CLASSIFICATION/ESTIMATION ALGORITHM FOR SENSOR NETWORKS	SIAM Jour Contr Optim	6	3	3	3	15
Binary input reconstruction for linear systems: A performance analysis	Nonlinear Analysis: Hybrid Systems	6	3	3	3	15
A decoding approach to fault tolerant control of linear systems with quantised disturbance input	Int Jour Control	5	3	3	3	14
						<b>166</b>

**Consistenza complessiva della produzione scientifica del candidato, intensità e continuità temporale della stessa**

**16** punti

**Conoscenza della lingua inglese: OTTIMA.**