

SELEZIONE PUBBLICA PER LA STIPULA DI UN CONTRATTO DI RICERCATORE/RICERCATRICE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ARTICOLO 24, COMMA 3, LETT. A DELLA LEGGE 240/2010 CON REGIME DI TEMPO PIENO, DI DURATA TRIENNALE PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/A2 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" – SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE ING-IND/13 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - PRESSO LA CLASSE ACCADEMICA DI SCIENZE SPERIMENTALI E APPLICATE E L'ISTITUTO DI INTELLIGENZA MECCANICA DELLA SCUOLA SUPERIORE SANT'ANNA BANDITA CON D.R. N. 751 DEL 04/11/2022, PER LA REALIZZAZIONE DEI PROGRAMMI DI RICERCA ATTIVATI NELL'AMBITO DEL PIANO NAZIONALE DI RIPRESA E RESILIENZA, FINANZIATO DALL'UNIONE EUROPEA IN RELAZIONE ALL'INIZIATIVA NEXTGENERATIONUE

VERBALE DELLA TERZA RIUNIONE

La Commissione giudicatrice della selezione pubblica per la stipula di un contratto di ricercatore/ ricercatrice a tempo determinato ai sensi dell'articolo 24, comma 3, lett. A della legge 240/2010 con regime di tempo pieno, di durata triennale presso la Classe Accademica di Scienze Sperimentali e Applicate e l'Istituto di Intelligenza Meccanica, per il Settore Concorsuale 09/A2 "Meccanica applicata alle Macchine" - Settore Scientifico Disciplinare ING-IND/13 "Meccanica applicata alle Macchine", per la realizzazione dei Programmi di Ricerca attivati nell'ambito del Piano Nazionale di Ripresa e Resilienza, nominata con Decreto del Rettore n. 825 del 1° dicembre 2022 e composta da:

- Prof.ssa Monica Malvezzi, Associata del Settore Concorsuale 09/A2 presso l'Università di Siena;
- Prof. Massimiliano Solazzi, Associato del Settore Concorsuale 09/A2 presso la Scuola;
- Prof. Rocco Vertechy, ordinario del Settore Concorsuale 09/A2 presso l'Università di Bologna

si è riunita la terza volta, per via telematica, il giorno 12 gennaio 2023 alle ore 9.00, operando dalle seguenti sedi:

Prof.ssa Malvezzi presso Università di Siena; monica.malvezzi@unisi.it

Prof. Solazzi presso Scuola Superiore Sant'Anna; massimiliano.solazzi@santannapisa.it

Prof. Vertechy presso Università di Bologna; rocco.vertechy@unibo.it

Il Presidente, constatata la presenza in collegamento di tutti i membri della commissione, dichiara aperta la seduta e comunica che scopo della odierna seduta è l'esame collegiale della documentazione inviata dai candidati.

La Commissione prende atto che non risulta trasmessa alcuna rinuncia.

La Commissione prende atto che ciascun membro ha avuto accesso e ha esaminato la documentazione presentata in via telematica dai candidati.

La Commissione quindi compie un esame collegiale della documentazione e redige un breve riassunto dei titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica dei candidati.

Tali riassunti vengono allegati al presente verbale di cui fanno parte integrante (All. n. 1).

La Commissione si riconvoca alle ore 9.00 del 13 gennaio 2023 per lo svolgimento della discussione pubblica tra i candidati e la commissione.

Terminati i lavori, la Commissione stabilisce che il Segretario inoltrerà copia firmata del presente verbale alla U.O. Personale docente e di supporto alla ricerca, corredato delle dichiarazioni di adesione degli altri membri della Commissione, che costituiscono parte integrante del verbale.

La riunione telematica ha termine alle ore 10:00.

LA COMMISSIONE

Il Segretario

Prof. Massimiliano Solazzi

ALLEGATO 1

SELEZIONE PUBBLICA PER LA STIPULA DI UN CONTRATTO DI RICERCATORE/RICERCATRICE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ARTICOLO 24, COMMA 3, LETT. A DELLA LEGGE 240/2010 CON REGIME DI TEMPO PIENO, DI DURATA TRIENNALE PER IL SETTORE CONCURSUALE 09/A2 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" – SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE ING-IND/13 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - PRESSO LA CLASSE ACCADEMICA DI SCIENZE SPERIMENTALI E APPLICATE E L'ISTITUTO DI INTELLIGENZA MECCANICA DELLA SCUOLA SUPERIORE SANT'ANNA BANDITA CON D.R. N. 751 DEL 04/11/2022, PER LA REALIZZAZIONE DEI PROGRAMMI DI RICERCA ATTIVATI NELL'AMBITO DEL PIANO NAZIONALE DI RIPRESA E RESILIENZA, FINANZIATO DALL'UNIONE EUROPEA IN RELAZIONE ALL'INIZIATIVA NEXTGENERATIONUE

CANDIDATO:

1013877

CURRICULUM:

Il candidato ha conseguito il Dottorato di Ricerca in Meccanica Applicata presso l'Università degli Studi di Bologna, discutendo una tesi dal titolo Dynamically Feasible Trajectories of Fully-Constrained Cable-Suspended Parallel Robots. Durante il dottorato ha svolto un periodo di ricerca presso il "Laboratoire de Robotique" dell'Université Laval (Québec, Canada), sotto la supervisione del prof. Clément Gosselin. Dal 2019 svolge attività come Assegnista di Ricerca presso l'Università degli Studi di Bologna. Ha svolto attività didattica come tutor e come titolare di corso a contratto per corsi nel SSD ING-IND/13 presso l'Università degli Studi di Bologna.

La sua attività di ricerca, svolta con approccio soprattutto modellistico e teorico in modo molto rigoroso, si concentra prevalentemente su cinematica, dinamica e controllo di robot paralleli guidati da cavi.

Ha partecipato a tre attività di ricerca industriale in collaborazione con aziende, su tematiche di meccanica e automazione. Ha partecipato come relatore a varie conferenze nazionali ed internazionali. Ha ricevuto diversi premi per le attività di ricerca svolte e per la carriera accademica da rilevanti istituzioni nazionali e internazionali. Ha pubblicato complessivamente 6 articoli su rivista internazionale, 8 articoli su atti di conferenze internazionali, 1 capitolo su libro.

TITOLI PRESENTATI:

- Dottorato di ricerca in Meccanica Applicata
- Attività Didattica:
 - Tutor didattico per il corso "MECCANICA DEI ROBOT M"
 - Tutor didattico per il corso "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE T-A"

- Docente a contratto per il corso “FONDAMENTI DI MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE T-2 (O-Z) (Modulo 2)”
- Incarico di docenza esterna presso il gruppo “CIS – Scuola per la gestione di impresa”
- Supervisione di studente di dottorato, correlatore di 25 tesi di laurea triennali e magistrali.
- Documentata attività di ricerca:
 - Visiting Student presso il “Laboratoire de Robotique” dell’Université Laval (Québec, Canada) dal 30/07/2017 al 22/02/2018, supervisore prof. Clément Gosselin.
 - Assegno di ricerca per attività: Algoritmi per la diagnostica di sistemi oleodinamici
 - Assegno di ricerca per attività: Analisi e verifica di riduttori a ingranaggi
 - Assegno di ricerca per attività: Sistemi automatici di apertura e chiusura per porte di forni e lavastoviglie
- Partecipazione a gruppi di ricerca nazionali o internazionali:
 - Progetto “Dispositivo portatile per la misurazione e il monitoraggio per la manutenzione predittiva delle pompe idrauliche”, in collaborazione con GB ServiceLab S.r.l. di Reggio Emilia
 - Ricerca in ambito ingegneria industriale in collaborazione con MiniMotor S.p.a. e Emmegi S.p.a., per analisi resistenza vibrazionale di motore per macchina automatica
 - Ricerca in ambito ingegneria industriale in collaborazione con Tecomec S.r.l. per analisi e ottimizzazione del progetto di testine per macchina decespugliatrice
- Relatore alle seguenti conferenze:
 - Relatore al congresso “Third International Conference on Cable-Driven Parallel Robots” (CableCon2017), 02-04/08/2017, Québec City (Canada).
 - Relatore al congresso “XI giornata di studio Ettore Funaioli”, Bologna (21 /07/2017; atti in libro cod. ISBN 978-88-9385-077-3, SSD ING-IND/13).
 - Relatore al congresso “XII giornata di studio Ettore Funaioli”, Bologna (20 /07/2018; atti in libro cod. ISBN 978-88-9385-140-4, SSD ING-IND/13).
 - Relatore al congresso IEEE-CYBER 2019, Suzhou (Repubblica Popolare Cinese, 29/07-02/08/2019).
 - Relatore al convegno IFIT 2020, Napoli (Italia, 09 – 11/09/2020; convegno in modalità online, patrocinato da IFToMMITALY).
 - Relatore al congresso Romansy 2020, Sapporo (Giappone, 20 – 24 / 09 / 2020; convegno in modalità online).
 - Relatore al congresso “XIV giornata di studio Ettore Funaioli”, Bologna (15/07/2022, SSD ING-IND/13).
 - Relatore al congresso ISMA 2022, Leuven (Belgio, 12 – 14 / 09 / 2022).
- Premi e riconoscimenti:

- Premio Leonardo 2015 per la migliore tesi di laurea a livello nazionale sul tema "Sviluppo di soluzioni mecatroniche per la trasmissione di potenza in applicazioni industriali".
- Premio "Best student Paper Award" a conferenza IEEE-CYBER 2019, Suzhou.
- Premio "Gold best student Paper Award" alla conferenza IFIT 2020, Napoli.
- Premio "Gold best student Paper Award" alla conferenza IFToMM HMM2021, a Jaén Spagna.

PUBBLICAZIONI PRESENTATE:

- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Dynamically-Feasible Elliptical Trajectories for Fully Constrained 3-DOF Cable-Suspended Parallel Robots", in *Cable-Driven Parallel Robots*, Springer, Québec, Canada, 2018, pp. 219-230.
- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Dynamically Feasible Periodic Trajectories for Generic Spatial Three-Degree-of-Freedom Cable-Suspended Parallel Robots", *ASME Journal of Mechanisms and Robotics*, 10 (3), 2018.
- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Dynamically Feasible Motions of a Spatial Purely-Translational Cable-Suspended Parallel Robot", *Mechanism and Machine Theory*, 132, 2019.
- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Effect of Actuation Errors on a Purely-Translational Spatial Cable-Driven Parallel Robot", *IEEE-CYBER 2019*.
- D. Lin, G. Mottola, M. Carricato, X. Jiang e Q. Li, "Dynamically-Feasible Trajectories for a Cable-Suspended Robot Performing Throwing Operations", *ROMANSY 2020*.
- T. Marchi, G. Mottola, J. M. Porta, F. Thomas e M. Carricato, "Position Analysis of a Class of n-RRR Planar Parallel Robots", *IFIT 2020*.
- D. Lin, G. Mottola, M. Carricato e X. Jiang, "Modeling and Control of a Cable-Suspended Sling-Like Parallel Robot for Throwing Operations", *Applied Sciences*, 2020.
- T. Marchi, G. Mottola, J. M. Porta, F. Thomas e M. Carricato, "Position and Singularity Analysis of a Class of Planar Parallel Manipulators with a Reconfigurable End-Effector", *Machines*, 9 (1), 2021.
- G. Mottola, M. Cocconcelli, R. Rubini e M. Carricato, "Gravity Balancing of Parallel Robots by Constant-Force Generators", *Gravity Compensation in Robotics* (Springer, 2021, ed. V. Arakelian, serie "Mechanisms and Machine Science", ISBN 978-3-030-95750-6).
- E. Idà, F. Nanetti e G. Mottola, "An Alternative Parallel Mechanism for Horizontal Positioning of a Nozzle in an FDM 3D Printer", *Machines*, 10 (7), 2022.
- G. Mottola, P. Grosso, C. Fonte, M. Strozzi, R. Rubini e M. Cocconcelli, "Modal analysis and condition monitoring for an electric motor through MEMS accelerometers", *ISMA 2022*.

CANDIDATO:
Francesco PORCINI

CURRICULUM:

Il candidato ha conseguito il Dottorato di Ricerca in Emerging Digital Technologies (Curriculum Perceptual Robotics) presso la Scuola Superiore Sant'Anna di Pisa nel 2022, discutendo una tesi dal titolo Transparency Enhancement Controllers For Human-Robot Interaction Architectures. Dal 2022 svolge attività come Assegnista di Ricerca presso PERCRO Lab della Scuola Superiore Sant'Anna di Pisa. Le attività di ricerca riguardano varie tematiche legate alla robotica e in particolare alla interazione uomo-robot, che spaziano dalla teleoperazione allo sviluppo e controllo di esoscheletri. La ricerca è svolta con approccio sia modellistico/teorico che sperimentale che di progettazione e sviluppo di sistemi. Durante il dottorato ha svolto un periodo di ricerca presso l'University of Twente, Enschede, The Netherlands, sotto la supervisione dei Prof. S. Stramigioli e D. Dresscher. Ha partecipato a due progetti di ricerca internazionali e un progetto di ricerca industriale. Per quanto riguarda l'attività didattica, ha svolto alcune lezioni su temi di robotica presso la Scuola Superiore Sant'Anna di Pisa e per la Artificial Intelligence and Robotics in extended reality (AIRONE) Seasonal School. Ha partecipato come relatore a varie conferenze internazionali. Ha 2 pubblicazioni su rivista internazionale, 3 su atti di conferenza internazionale e 2 preprint.

TITOLI PRESENTATI:

- Dottorato di ricerca in Emerging Digital Technologies, curriculum Perceptual Robotics
- Attività Didattica:
 - Supervisore di una tesi magistrale in Ing. Robotica e dell'Automazione
 - Lezione nel corso di Meccanica dei Robot II, modulo di Teleoperazioni per allievi ordinari della SSSA
 - Lezione in Artificial Intelligence and Robotics in extended reality (AIRONE) Seasonal School, modulo di Teleoperazioni
- Documentata attività di ricerca:
 - Visiting Student all'Università di Twente (2021), Hosting Professor: S. Stramigioli
 - Borsa di studio (2022) in "Design and Control of Haptic Interfaces for Teleoperation Application"
 - Assegno di Ricerca (2022-2023) in "Development of the control of an innovative manipulator based on fluidic-wire technology"
- Partecipazione a gruppi di ricerca nazionali o internazionali:
 - EU CENTAURO - Robust Mobility and Dexterous Manipulation in Disaster Response by Fullbody Telepresence in a Centaur-like Robot, H2020 European Project
 - ANA Avatar XPRIZE, International Competition
 - EUROBENCH Exosmooth, H2020 European Project

- Relatore alle seguenti conferenze:
 - VERE Symposium (2019): “*Flexible Disaster Response of Tomorrow: Final Presentation and Evaluation of the CENTAURO System*”
 - World Haptics (2019): “*Evaluation of an Exoskeleton-based Bimanual Teleoperation with the Time Domain Passivity Approach*” (work in progress)
 - International Conference on Robotics and Automation (2020), “*Evaluation of an Exoskeleton-based Bimanual Teleoperation with the Time Domain Passivity Approach*” (regular paper)
 - International Conference on Intelligent Robots and Systems (2022), “*Optimal Joint TDPA Formulation for Kinematically Redundant Robot Manipulators*”

PUBBLICAZIONI PRESENTATE:

- Francesco Porcini, Massimiliano Solazzi, and Antonio Frisoli. Optimal joint TDPA formulation for kinematically redundant robot manipulators. In *2022 International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. IEEE, 2022.
- Francesco Porcini, Domenico Chiaradia, Simone Marcheschi, Massimiliano Solazzi, and Antonio Frisoli. Evaluation of an exoskeleton-based bimanual teleoperation architecture with independently passivated slave devices. In *2020 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, pages 10205–10211. IEEE, 2020.
- Luc Schoot Uiterkamp, Francesco Porcini, Gwenn Englebienne, Antonio Frisoli, and Douwe Dresscher. Emg-based feedback modulation for increased transparency in teleoperation. In *2022 International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. IEEE, 2022.
- Tobias Klamt, Diego Rodriguez, Lorenzo Baccelliere, Xi Chen, Domenico Chiaradia, Torben Cichon, Massimiliano Gabardi, Paolo Guria, Karl Holmquist, Malgorzata Kamedula, et al. Flexible disaster response of tomorrow: Final presentation and evaluation of the centauro system. *IEEE robotics & automation magazine*, 26(4):59–72, 2019.
- Cristian Camardella, Francesco Porcini, Alessandro Filippeschi, Simone Marcheschi, Massimiliano Solazzi, and Antonio Frisoli. Gait phases blended control for enhancing transparency on lower-limb exoskeletons. *IEEE Robotics and Automation Letters*, 6(3):5453–5460, 2021.
- Vittorio Lippi, Cristian Camardella, Alessandro Filippeschi, and Francesco Porcini. Identification of gait phases with neural networks for smooth transparent control of a lower limb exoskeleton. *arXiv preprint arXiv:2107.03746*, 2021.
- Vittorio Lippi, Alessandro Filippeschi, Cristian Camardella, Francesco Porcini, Christoph Maurer, and Lucia Lencioni. Exosmooth: Test of innovative exoskeleton control for smooth assistance, with and without ankle actuation. *arXiv preprint arXiv:2203.04021*, 2022.

CANDIDATO:

1006575

CURRICULUM:

La documentazione presentata dal candidato risulta in molti punti non coerente. Il candidato ha conseguito il Dottorato di Ricerca in Control and Systems engineering presso l'Università della Calabria, discutendo una tesi dal titolo Distributed model predictive control strategy for aerial vehicle teams. Dal 2018 al 2021 ha svolto l'attività di postdoc presso l'Università della Calabria. Ha svolto attività didattica come Research Engineer Assistant Lecturer and Teacher (TA and RA) presso il Mechatronics Research Laboratory(MRL)- Qazvin Islamic Azad University QIAU-Technology Development Research Center (TDRC). L'attività di ricerca svolta riguarda prevalentemente il controllo di squadre di droni. L'elenco delle pubblicazioni presentate nel curriculum vitae presenta incongruenze e informazioni incomplete, delle pubblicazioni elencate nel curriculum vitae, soltanto due (atti di conferenza internazionale) sono attribuibili al candidato e reperibili sulle banche dati Scopus e Google Scholar.

TITOLI PRESENTATI:

- Dottorato di ricerca in Control and Systems engineering
- Attività Didattica:
 - Tutorial-lecturer for the courses Probability and Statistics in Robotics, Linear Algebra for electronics, and Multivariable Calculus.
- Documentata attività di ricerca:
 - Assegni di ricerca presso Università europee
 - Collaborazioni di ricerca presso Qazvin Islamic Azad University

PUBBLICAZIONI PRESENTATE:

- FRANZÈ, Giuseppe; LUCIA, Walter; RAHAMI, Babak. Distributed receding horizon control for rotating wings unmanned aerial vehicles: a time-varying topology strategy. In: 2018 IEEE Conference on Decision and Control (CDC). IEEE, 2018. p. 3329-3334.
- FILICE, Anselmo; RAHAMI, Babak. A distributed model predictive control strategy for vehicle teams in uncertain narrowed environments. In: 2019 IEEE/ACM 23rd International Symposium on Distributed Simulation and Real Time Applications (DS-RT). IEEE, 2019. p. 1-4.

SELEZIONE PUBBLICA PER LA STIPULA DI UN CONTRATTO DI RICERCATORE/RICERCATRICE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ARTICOLO 24, COMMA 3, LETT. A DELLA LEGGE 240/2010 CON REGIME DI TEMPO PIENO, DI DURATA TRIENNALE PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/A2 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE ING-IND/13 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - PRESSO LA CLASSE ACCADEMICA DI SCIENZE SPERIMENTALI E APPLICATE E L'ISTITUTO DI INTELLIGENZA MECCANICA DELLA SCUOLA SUPERIORE SANT'ANNA BANDITA CON D.R. N. 751 DEL 04/11/2022, PER LA REALIZZAZIONE DEI PROGRAMMI DI RICERCA ATTIVATI NELL'AMBITO DEL PIANO NAZIONALE DI RIPRESA E RESILIENZA, FINANZIATO DALL'UNIONE EUROPEA IN RELAZIONE ALL'INIZIATIVA NEXTGENERATIONUE

VERBALE DELLA QUARTA RIUNIONE

La Commissione giudicatrice della selezione pubblica per la stipula di un contratto di ricercatore/ricercatrice a tempo determinato ai sensi dell'articolo 24, comma 3, lett. A della legge 240/2010 con regime di tempo pieno, di durata triennale presso la Classe Accademica di Scienze Sperimentali e Applicate e l'Istituto di Intelligenza Meccanica, per il Settore Concorsuale 09/A2 "Meccanica applicata alle Macchine" - Settore Scientifico Disciplinare ING-IND/13 "Meccanica applicata alle Macchine", per la realizzazione dei Programmi di Ricerca attivati nell'ambito del Piano Nazionale di Ripresa e Resilienza, nominata con Decreto del Rettore n. 825 del 1° dicembre 2022 e composta da:

- Prof.ssa Monica Malvezzi, Associata del Settore Concorsuale 09/A2 presso l'Università di Siena;
- Prof. Massimiliano Solazzi, Associato del Settore Concorsuale 09/A2 presso la Scuola;
- Prof. Rocco Vertechy, ordinario del Settore Concorsuale 09/A2 presso l'Università di Bologna

si è riunita la quarta volta, per via telematica, il giorno 13 gennaio 2023 alle ore 9.00, al link <https://santannapisa.webex.com/santannapisa/j.php?MTID=m4eb1ac81d498bed33f63b84b2ef8b876> pubblicato sul sito della Scuola, operando dalle seguenti sedi:

Prof.ssa Malvezzi presso Università di Siena; monica.malvezzi@unisi.it

Prof. Solazzi presso Scuola Superiore Sant'Anna; massimiliano.solazzi@santannapisa.it

Prof. Vertechy presso Università di Bologna; rocco.vertechy@unibo.it

Il Presidente, constatata la presenza in collegamento di tutti i membri della commissione, dichiara aperta la seduta e comunica che scopo della odierna seduta è lo svolgimento delle discussioni pubbliche con i candidati regolarmente convocati dalla Scuola.

La Commissione prende atto che risulta trasmessa la rinuncia a partecipare alla selezione da parte del candidato **1013877** (Prot. n. 0000590 del 13/01/2023).

La Commissione constata che è collegato il candidato Francesco Porcini, lo invita a mostrare il documento di identità che ha allegato alla domanda e ne trascrive gli estremi nell'allegato 2. La commissione constata che il candidato **1006575** non si è collegato alla riunione telematica, e pertanto considera che il candidato rinunci alla partecipazione alla selezione.

La Commissione constata che oltre al candidato non sono collegati/e altri/e interessati/e.

Il Presidente invita il Dott. Francesco Porcini a sostenere la discussione. Nel corso del colloquio viene accertata anche la conoscenza della lingua inglese.

Al termine della discussione, la Commissione termina il collegamento con il candidato e apre un nuovo collegamento per continuare la riunione.

Dopo approfondito confronto, la Commissione attribuisce, secondo i criteri da essa stabiliti nella prima riunione, ai titoli, a ciascuna delle pubblicazioni presentate dal candidato e alla valutazione complessiva della produzione scientifica il punteggio riportato nell'Allegato 3.

La Commissione riepiloga quindi i punteggi attribuiti e riportati nell'Allegato 2

<i>Cognome e nome</i>	<i>ID Domanda</i>	<i>Valutazione Titoli</i>	<i>Valutazione pubblicazioni</i>	<i>Valutazione complessiva produzione scientifica</i>	<i>Totale</i>
Porcini Francesco	1013077	29	14	25	68

La Commissione indica quindi, quale vincitore della presente selezione:

Nome e cognome	Punteggio finale
Porcini Francesco	68

La Commissione quindi dichiara chiusi i lavori e stabilisce che il Presidente inoltrerà copia firmata del presente verbale alla U.O. Personale docente e di supporto alla ricerca, corredato delle dichiarazioni di adesione degli altri membri della Commissione, che costituiscono parte integrante del verbale, al fine di trasmettere gli atti alla Rettrice perché ne accerti con proprio decreto la regolarità formale.

La seduta è tolta alle ore 12:00.

LA COMMISSIONE

Il Segretario

Prof. Massimiliano Solazzi

ALLEGATO 3

SELEZIONE PUBBLICA PER LA STIPULA DI UN CONTRATTO DI RICERCATORE/RICERCATRICE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ARTICOLO 24, COMMA 3, LETT. A DELLA LEGGE 240/2010 CON REGIME DI TEMPO PIENO, DI DURATA TRIENNALE PER IL SETTORE CONCURSALE 09/A2 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE ING-IND/13 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - PRESSO LA CLASSE ACCADEMICA DI SCIENZE SPERIMENTALI E APPLICATE E L'ISTITUTO DI INTELLIGENZA MECCANICA DELLA SCUOLA SUPERIORE SANT'ANNA BANDITA CON D.R. N. 751 DEL 04/11/2022, PER LA REALIZZAZIONE DEI PROGRAMMI DI RICERCA ATTIVATI NELL'AMBITO DEL PIANO NAZIONALE DI RIPRESA E RESILIENZA, FINANZIATO DALL'UNIONE EUROPEA IN RELAZIONE ALL'INIZIATIVA NEXTGENERATIONUE

CANDIDATO:

Francesco PORCINI

Valutazione titoli presentati:

- Dottorato di ricerca 10 punti
- Attività didattica a livello universitario: 2 punti
- Documentata attività di ricerca: 4 punti
- Partecipazione a gruppi di ricerca nazionali e internazionali: 9 punti
- Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali: 4 punti

Totale punti titoli: 29

Valutazione pubblicazioni presentate:

- Francesco Porcini, Massimiliano Solazzi, and Antonio Frisoli. Optimal joint TDPA formulation for kinematically redundant robot manipulators. In *2022 International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. IEEE, 2022. 2 punti
- Francesco Porcini, Domenico Chiaradia, Simone Marcheschi, Massimiliano Solazzi, and Antonio Frisoli. Evaluation of an exoskeleton-based bimanual teleoperation architecture with independently passivated slave devices. In *2020 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, pages 10205–10211. IEEE, 2020. 2 punti
- Luc Schoot Uiterkamp, Francesco Porcini, Gwenn Englebienne, Antonio Frisoli, and Douwe Dresscher. Emg-based feedback modulation for increased transparency in teleoperation. In *2022 International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. IEEE, 2022. 2 punti
- T. Klamt, D. Rodriguez, L. Baccelliere, Xi Chen, D. Chiaradia, T. Cichon, M. Gabardi, P. Guria, K. Holmquist, M. Kamedula, et al. Flexible disaster response of tomorrow: Final presentation and evaluation of the centauro system. *IEEE robotics & automation magazine*, 26(4):59–72, 2019. 2 punti
- Cristian Camardella, Francesco Porcini, Alessandro Filippeschi, Simone Marcheschi, Massimiliano Solazzi, and Antonio Frisoli. Gait phases blended control for enhancing transparency on lower-limb exoskeletons. *IEEE Robotics and Automation Letters*, 6(3):5453–5460, 2021. 3 punti

- Vittorio Lippi, Cristian Camardella, Alessandro Filippeschi, and Francesco Porcini. Identification of gait phases with neural networks for smooth transparent control of a lower limb exoskeleton. *arXiv preprint arXiv:2107.03746*, 2021. 1 punto
- Vittorio Lippi, Alessandro Filippeschi, Cristian Camardella, Francesco Porcini, Christoph Maurer, and Lucia Lencioni. Exosmooth: Test of innovative exoskeleton control for smooth assistance, with and without ankle actuation. *arXiv preprint arXiv:2203.04021*, 2022. 2 punti

Totale punti pubblicazioni: 14

Valutazione complessiva della produzione scientifica:

Il candidato presenta i seguenti parametri bibliometrici secondo Scopus (al 13/01/2023):

- a) numero totale citazioni pari a 32
- b) numero medio di citazioni per pubblicazione pari a 6,4
- c) H-index pari a 3

Totale punti produzione scientifica: 25

Punteggio totale del candidato Francesco Porcini: 68 punti

