

PROCEDURA PUBBLICA DI SELEZIONE PER L'ASSUNZIONE DI N.1 RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ART.24, COMMA 3, LETT. B) DELLA LEGGE 240/2010 PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/G1 - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE ING-INF/04 - AUTOMATICA - DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA - UNIVERSITA' ROMA TRE.

**VERBALE N. 4**  
**(Discussione dei titoli e della produzione scientifica e prova orale)**

Il giorno 4 marzo 2022 alle ore 9:00 si è riunita in forma telematica, la Commissione giudicatrice per la procedura pubblica di selezione per l'assunzione di n.1 Ricercatore con contratto di lavoro subordinato a tempo determinato – ai sensi dell'art.24 – comma 3 – lett.b) L.240/2010 – della durata di 3 anni – Settore concorsuale 09/G1 - S.S.D. ING-INF/04 - AUTOMATICA, presso il Dipartimento di Ingegneria, nominata con D.R. n.77 del 28-09-2021, nelle persone di:

Prof. Stefano Panzieri  
Prof.ssa Carla Seatzu  
Prof. Fabrizio Caccavale

per procedere alla discussione pubblica durante la quale i candidati comparativamente più meritevoli discutono e illustrano davanti alla Commissione stessa i titoli e la produzione scientifica e dimostrano l'adeguata conoscenza della lingua straniera.

La Commissione procede all'appello dei candidati in seduta pubblica.

Sono presenti i seguenti candidati, dei quali è accertata l'identità personale.  
I candidati sono chiamati a sostenere il colloquio nel seguente ordine:

- 1) GAZ Claudio
- 2) CAVONE Graziana
- 3) COGNETTI Marco
- 4) MODUGNO Valerio
- 5) VILLANI Valeria

Al termine della discussione dei titoli e della produzione scientifica e della prova orale, la Commissione procede, dopo adeguata valutazione, all'attribuzione di un punteggio ai titoli e a ciascuna delle pubblicazioni presentate dai candidati, ad un punteggio totale, nonché alla valutazione della conoscenza della lingua straniera in base ai criteri stabiliti nella seduta preliminare del 10 dicembre 2022.

Tali valutazioni vengono allegare al presente verbale e ne costituiscono parte integrante (Allegato 1).

Sulla base dei punteggi totali conseguiti, la Commissione individua la candidata Dott.ssa CAVONE Graziana vincitrice della procedura di selezione per l'assunzione di n.1 Ricercatore a tempo determinato per il Settore concorsuale Settore concorsuale 09/G1 - S.S.D. ING-INF/04 - AUTOMATICA, presso il Dipartimento di Ingegneria, formulando la seguente motivazione:

La candidata CAVONE Graziana ha mostrato una notevole maturità sia nell'ambito della ricerca sia in quello della didattica. La discussione delle pubblicazioni ha evidenziato una eccellente padronanza delle tematiche di ricerca trattate e un

eccellente spirito critico. In particolare, si rilevano una notevole ampiezza e rilevanza dei temi di ricerca trattati, il rigore metodologico e una notevole originalità delle pubblicazioni. La ricerca è ampiamente documentata da pubblicazioni su riviste internazionali di ottima rilevanza. Particolarmente apprezzabile l'intensa attività di ricerca presso qualificati istituti italiani e stranieri.

La Commissione redige seduta stante la relazione finale allegata al presente verbale.

La seduta è tolta alle ore 18:00.

Il presente verbale è letto, approvato e sottoscritto seduta stante.

Roma, 4 marzo 2022

PER LA COMMISSIONE:

(F.to Prof. Stefano Panzieri)

Il presente documento, conforme all'originale, è conservato nell'Archivio dell'Ufficio Reclutamento Personale Docente e Ricercatore.

**ALLEGATO 1 al VERBALE N. 4**  
**(Punteggio dei titoli e delle pubblicazioni e valutazione prova orale)**

1) Candidato Dott. **GAZ Claudio**

Punteggio titoli professionali: 20

Punteggio titoli accademici: 9

Punteggio pubblicazioni relativo all'elenco pubblicazioni:

1	M. Ferro, C. Gaz, M. Anzidei, M. Vendittelli, "Online needle-tissue interaction model identification for force feedback enhancement in robot-assisted interventional procedures," IEEE Transactions on Medical Robotics and Bionics, 2021.	3,9
2	C. Gaz, M. Cognetti, 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, vol. 4, no. 4, pp. 4147-4154, Oct. 2019	4,2
3	A. De Gaetano, C. Gaz, S. Panunzi, "Consistency of compact and extended models of glucose-insulin homeostasis: The role of variable pancreatic reserve," PLOS ONE 14(2), 2019.	4,2
4	C. Gaz, E. Magrini, A. De Luca, "A model-based residual approach for human-robot collaboration during manual polishing operations," Mechatronics, 55, pp. 234-247. 2018.	4,3
5	C. Gaz, A. De Gaetano, C. Manes, P. Palumbo, A. Borri, S. Panunzi, "Effective control of glycemia using a simple discrete-delay model," IFAC PapersOnLine, 50(1), pp 13526-13531, 2017.	3,3
6	A. De Gaetano, C. Gaz, P. Palumbo, S. Panunzi, "A unifying organ model of pancreatic insulin secretion," PLOS ONE, 10(11). 2015.	4,2
7	C. Gaz, A. Cristofaro, A. De Luca, "Detection and isolation of actuator faults and collisions for a flexible robot arm," in Proc. of the IEEE International Conference on Decision and Control (CDC), 2020.	3,3
8	N. Cacciotti, A. Cifonelli, C. Gaz, V. Paduano, AV. Russo, M. Vendittelli, "Enhancing force feedback in teleoperated needle insertion through on-line identification of the needle-tissue interaction parameters," in Proc. IEEE RAS and EMBS International Conference on Biomedical Robotics and Biomechatronics, 2018.	3,3
9	C. Gaz, A. De Luca, "Payload estimation based on identified coefficients of robot dynamics – with an application to collision detection," in Proc. IEEE Conference on Intelligent Robots and Systems, 2017.	3,3
10	C. Gaz, F. Flacco, A. De Luca, "Extracting feasible robot parameters from dynamic coefficients using nonlinear optimization methods". Proc. IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2016.	3,3
11	C. Gaz, F. Flacco, A. De Luca, "Identifying the dynamic model used by the KUKA-LWR: a reverse engineering approach," in Proc. IEEE Conference on Robotics and Automation, 2014	3,3
12	A. De Gaetano, C. Gaz, C. Gori Giorgi, P. Palumbo, "An islet population model of pancreatic insulin production," in Proc. IEEE Conference on Decision and Control, 2013	3,3

Punteggio totale pubblicazioni: 43,9

Valutazione conoscenza lingua straniera: ottima

**Punteggio totale: 72,9**

2) Candidato Dott.ssa **CAVONE Graziana**

Punteggio titoli professionali: 24

Punteggio titoli accademici: 9

Punteggio pubblicazioni relativo all'elenco pubblicazioni:

1	1. Scarabaggio, P., Carli, R., Cavone, G., Epicoco, N., & Dotoli, M. (2021). Nonpharmaceutical Stochastic Optimal Control Strategies to Mitigate the COVID-19 Spread. IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, in press.	4,2
2	2. Cavone, G., van den Boom, T., Blenkens, L., Dotoli, M., Seatzu, C., & De Schutter, B. (2020). An MPC-Based Rescheduling Algorithm for Disruptions and Disturbances in Large-Scale Railway Networks. IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, doi: 10.1109/TASE.2020.3040940.	4,5
3	3. Carli, R., Cavone, G., Epicoco, N., Scarabaggio, P., & Dotoli, M. (2020). Model predictive control to mitigate the COVID-19 outbreak in a multi-region scenario. Annual Reviews in Control, vol. 50, pp. 373-393, ISSN 1367-5788.	4,5
4	4. Scarabaggio, P., Carli, R., Cavone, G., & Dotoli, M. (2020). Smart Control Strategies for Primary Frequency Regulation through Electric Vehicles: A Battery Degradation Perspective. Energies, 13(17), 4586.	4
5	5. Hosseini, S. M., Carli, R., Cavone, G., & Dotoli, M. (2020). Distributed control of electric vehicle fleets considering grid congestion and battery degradation. Internet Technology Letters, 3(3), e161.	3,4
6	6. Cavone, G., Dotoli, M., Epicoco, N., Morelli, D., & Seatzu, C. (2020). Design of Modern Supply Chain Networks Using Fuzzy Bargaining Game and Data Envelopment Analysis. IEEE Transactions on Automation Science and Engineering.	4,3
7	7. Carli, R., Cavone, G., Ben Othman, S., & Dotoli, M. (2020). IoT Based Architecture for Model Predictive Control of HVAC Systems in Smart Buildings. Sensors, 20(3), 781.	4,1
8	8. G. Cavone, M. Dotoli, C. Seatzu A Survey on Petri Net Models for Freight Logistics and Transportation Systems, IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, vol. 19, no. 6, pp. 1795-1813, June 2018.	4,4
9	9. Cavone, G., Dotoli, M., Epicoco, N., Seatzu, C., Intermodal Terminal Planning by Petri Nets and Data Envelopment Analysis, Control Engineering Practice, Elsevier, vol. 69, pp. 9-22, 2017.	4,5
10	10. Cavone, G.; Dotoli, M., Epicoco, N., Seatzu, C., A decision making procedure for robust train rescheduling based on mixed integer linear programming and Data Envelopment Analysis, Applied Mathematical Modelling, vol. 52, pp. 255-273, Dec., 2017.	4,3
11	11. Dotoli, M., Epicoco, N., Falagario, M., Cavone, G., A Timed Petri Nets Model for Performance Evaluation of Intermodal Freight Transport Terminals, in IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, vol. 13, no. 2, pp. 842-857, April 2016.	4,2
12	12. Cavone, G., Dotoli, M., Seatzu, C., Management of Intermodal Freight Terminals by First Order Hybrid Petri Nets, in IEEE Robotics and Automation Letters, issue 1, vol 1, pp 2-9, January 2016.	4,1

Punteggio totale pubblicazioni: 50,5

Valutazione conoscenza lingua straniera: ottima

**Punteggio totale: 83,5**

2) Candidato Dott. **COGNETTI Marco**

Punteggio titoli professionali: 23

Punteggio titoli accademici: 9

Punteggio pubblicazioni relativo all'elenco pubblicazioni:

1	M. Selvaggio, M. Cognetti, S. Nikolaidis, S. Ivaldi and B. Siciliano, "Autonomy in Physical Human-Robot Interaction: A Brief Survey," in IEEE Robotics and Automation Letters, vol. 6, no. 4, pp. 7989-7996, and 2021 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, 2021.	3,8
2	M. Cognetti, M. Aggravi, C. Pacchierotti, P. Salaris, P. Robuffo Giordano. Perception-Aware Human-Assisted Navigation of Mobile Robots on Persistent Trajectories. IEEE IEEE Robotics and Automation Letters, vol. 5, no. 3, 2020. and 2020 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, 2020	4,1
3	P. Salaris, M. Cognetti, R. Spica, P. Robuffo Giordano. Online Optimal Perception-Aware Trajectory Generation. IEEE Transactions on Robotics, vol. 35, no. 6, 2019.	4,2
4	C. Gaz, M. Cognetti, A. Oliva, P. Robuffo Giordano, 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, vol. 4, no. 4, 2019 and 2019 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, Macau, China, Nov. 2019.	3,9
5	P. Stegagno, M. Cognetti, G. Oriolo, H. H. Bühlhoff, A. Franchi. Ground and aerial mutual localization using anonymous relative-bearing measurements. IEEE Transactions on Robotics, vol. 32, no. 5, 2016.	4,3
6	M. Cognetti, P. Salaris, P. Robuffo Giordano. Optimal Active Sensing with Process and Measurement Noise. 2018 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'18), Brisbane, Australia, May 2018	3,4
7	M. Cognetti, D. De Simone, F. Patota, N. Scianca, L. Lanari, G. Oriolo. Real-Time Pursuit-Evasion with Humanoid Robots. 2017 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'16), Singapore, Singapore, May 2017	3,3
8	J. King, M. Cognetti, S. Srinivasa. Rearrangement planning using object-centric and robot-centric action spaces. 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'16), Stockholm, Sweden, May 2016	3
9	M. Cognetti, D. De Simone, L. Lanari, G. Oriolo. Real-Time Planning and Execution of Evasive Motions for a Humanoid Robot. 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'16), Stockholm, Sweden, May 2016	3,3
10	M. Cognetti, P. Mohammadi, G. Oriolo. Whole-Body Motion Planning for Humanoids based on CoM Movement Primitives. 15th IEEE-RAS Int. Conf. on Humanoid Robots (ICHR'15), Seoul, Korea, Nov. 2015	3,3
11	M. Cognetti, G. Oriolo, P. Peliti, L. Rosa, P. Stegagno. Cooperative Control of a Heterogeneous Multi-Robot System based on Relative Localization. 2014 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots & Systems (IROS'14), Chicago, Illinois, USA, Sept. 2014	3,3
12	P. Stegagno, M. Cognetti, L. Rosa, P. Peliti, G. Oriolo. Relative Localization and Identification in a Heterogeneous Multi-Robot System. 2013 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'13), Karlsruhe, Germany, May 2013	3

Punteggio totale pubblicazioni: 42,9

Valutazione conoscenza lingua straniera: ottima

**Punteggio totale: 74,9**

2) Candidato Dott. **MODUGNO Valerio**

Punteggio titoli professionali: 17

Punteggio titoli accademici: 9

Punteggio pubblicazioni relativo all'elenco pubblicazioni:

1	Learning soft task priorities for control of redundant robots, V. Modugno, G. Neumann, E. Rueckert, G. Oriolo, J. Peters, S. Ivaldi, ICRA 2016	3,3
2	Robust Real-time Whole-Body Motion Retargeting from Human to Humanoid, L. Penco, B. Clement, V. Modugno, E. Mingo Hoffman, G. Nava, D. Pucci, Nikos G. Tsagarakis, J.-B. Mouret, S. Ivaldi, HUMANOIDS 2018	3
3	A Multimode Teleoperation Framework for Humanoid Loco-Manipulation:A Demonstration Using the iCub Robot, L. Penco, N. Scianca, V. Modugno, L. Lanari, G. Oriolo, S. Ivaldi, RAM 2019	3
4	Learning Soft Task Priorities for Safe Control of Humanoid Robots with Constrained Stochastic Optimization, V. Modugno, U. Chervet, G. Oriolo, S. Ivaldi, HUMANOIDS 2016	3,3
5	Learning robust task priorities of QP-based whole-body torque-controllers, Marie Charbonneau, Valerio Modugno, Francesco Nori, Giuseppe Oriolo, Daniele Pucci, Serena Ivaldi, HUMANOIDS 2018	3,3
6	Gait Generation using Intrinsically Stable MPC in the Presence of Persistent Disturbances, F. M. Smaldone, N. Scianca, V. Modugno, L. Lanari, G. Oriolo, HUMANOIDS 2019	3
7	Learning Robust Task Priorities and Gains for Control of Redundant Robots, L. Penco, E. Mingo Hoffman, V. Modugno, W. Gomes, J.B. Mouret, S. Ivaldi, RAL 2020	3,7
8	One-Shot Evaluation of the Control Interface of a Robotic Arm by Non-experts In book Social Robotics, S. Marichal A. Malaisé , V. Modugno , O. Dermy , F. Charpillet , S. Ivaldi, Social Robotics 2016	3,3
9	Model Predictive Control for a Tendon-Driven Surgical Robot with Safety Constraints in Kinematics and Dynamics, F. Cursi, V. Modugno, P. Kormushev, IROS 2020	3,3
10	An Online Learning Procedure for Feedback Linearization Control without Torque Measurements, M. Capotondi, G. Turrisi, C. Gaz, V. Modugno, G. Oriolo, A. De Luca, CORL 2019	3
11	Bayesian neural network modeling and hierarchical mpc for a tendon-driven surgical robot with uncertainty minimization, F Cursi, V Modugno, L Lanari, G Oriolo, P Kormushev, RAL 2021	4,1
12	Enforcing Constraints over Learned Policies via Nonlinear MPC: Application to the Pendubot, G. Turrisi, B. Barros Carlos, M. Cefalo, V. Modugno, L. Lanari, G. Oriolo, IFAC 2020	3

Punteggio totale pubblicazioni: 39,3

Valutazione conoscenza lingua straniera: ottima

**Punteggio totale: 65,3**

## 2) Candidato Dott.ssa **VILLANI Valeria**

Punteggio titoli professionali: 24

Punteggio titoli accademici: 9

Punteggio pubblicazioni relativo all'elenco pubblicazioni:

1	Valeria Villani, Lorenzo Sabattini, Giorgia Zanelli, Enrico Callegati, Benjamin Bezzi, Paulina Baranska, Zofia Mockało, Dorota Zołnierczyk-Zreda, Julia N. Czerniak, Verena Nitsch, Alexander Mertens, and Cesare Fantuzzi. A user study for the evaluation of adaptive interaction systems for inclusive industrial workplaces. IEEE Trans. Automation Science and Engineering, 2021	4,3
2	Elisa Prati, Valeria Villani, Fabio Grandi, Margherita Peruzzini, and Lorenzo Sabattini. Use of interaction design methodologies for human-robot collaboration in industrial scenarios. IEEE Trans. Automation Science and Engineering, 2021	4,3
3	Valeria Villani, Lorenzo Sabattini, Paulina Baranska, Enrico Callegati, Julia N. Czerniak, Adel Debbache, Mina Fahimipirehgalin, Andreas Gallasch, Frieder Loch, Rosario Maida, Alexander Mertens, Zofia Mockało, Francesco Monica, Verena Nitsch, Engin Talas, Elisabetta Toschi, Birgit Vogel-Heuser, Jeanmarc Willems, Dorota Zołnierczyk-Zreda, and Cesare Fantuzzi. The INCLUSIVE system: A general framework for adaptive industrial automation. IEEE Trans. Automation Science and Engineering, 18(4):1969 – 1982, 2021	4,2
4	Valeria Villani, Lorenzo Sabattini, Frieder Loch, Birgit Vogel-Heuser, and Cesare Fantuzzi. A general methodology for adapting industrial HMI to human operators. IEEE Trans Automation Science and Engineering, 18(1):164 – 175, 2021	4,3
5	Julia N. Czerniak, Nikolas Schierhorst, Valeria Villani, Lorenzo Sabattini, Christopher Brandl, Alexander Mertens, Maximilian Schwalm, and Verena Nitsch. The index of cognitive activity - eligibility for task-evoked informational strain and robustness towards visual influences. Applied Ergonomics, 92:1033–1042, 2021	3,1
6	Valeria Villani, Massimiliano Righi, Lorenzo Sabattini, and Cristian Secchi. Wearable devices for the assessment of cognitive effort for human-robot interaction. IEEE Sensors J., 20(21): 13047–13056, 2020	4
7	Valeria Villani, Beatrice Capelli, Cristian Secchi, Cesare Fantuzzi, and Lorenzo Sabattini. Humans interacting with multi-robot systems: a natural affect-based approach. Autonomous Robots, 44(3):601–616, 2020	4,2
8	Valeria Villani, Fabio Pini, Francesco Leali, and Cristian Secchi. Survey on human-robot collaboration in industrial settings: Safety, intuitive interfaces and applications. Mechatronics, 55:248–266, 2018	4,2
9	Valeria Villani, Lorenzo Sabattini, Julia N. Czerniak, Alexander Mertens, and Cesare Fantuzzi. MATE robots simplifying my work: benefits and socio-ethical implications. IEEE Robot. Automat. Mag., 25(1):37–45, 2018	3,9
10	Chiara Talignani Landi, Valeria Villani, Federica Ferraguti, Lorenzo Sabattini, Cristian Secchi, and Cesare Fantuzzi. Relieving operators' workload: Towards affective robotics in industrial scenarios. Mechatronics, 54:144–154, Oct. 2018	4,1
11	Valeria Villani, Lorenzo Sabattini, Giuseppe Riggio, Cristian Secchi, Marco Minelli, and Cesare Fantuzzi. A natural infrastructure-less human-robot interaction system. IEEE Robot. Automat. Lett., 2(3):1640–1647, 2017	4,2
12	Antonio Fasano and Valeria Villani. Baseline wander removal for bioelectrical signals by quadratic variation reduction. Signal Process., 99:48–57, 2014	4,2

Punteggio totale pubblicazioni: 49

Valutazione conoscenza lingua straniera: ottima

**Punteggio totale: 82**

Il presente documento, conforme all'originale, è conservato nell'Archivio dell'Ufficio Reclutamento Personale Docente e Ricercatore.

PROCEDURA PUBBLICA DI SELEZIONE PER L'ASSUNZIONE DI N.1 RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ART.24, COMMA 3, LETT. B) DELLA LEGGE 240/2010 PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/G1 - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE ING-INF/04 – AUTOMATICA - DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA - UNIVERSITA' ROMA TRE.

## RELAZIONE FINALE

La Commissione ha tenuto complessivamente n. 4 riunioni iniziando i lavori il 10 dicembre 2021 e concludendoli il 4 marzo 2022.

Nella prima riunione del 10 dicembre 2021 la Commissione ha immediatamente provveduto alla nomina del Presidente nella persona del Prof. Stefano Panzieri e del Segretario nella persona della Prof.ssa Carla Seatzu.

Ciascun commissario ha dichiarato la non sussistenza di situazioni di incompatibilità, ai sensi degli artt. 51 e 52 del c.p.c e dell'art. 5 – comma 2 – del D.Lgs. 1172/1948, con gli altri membri della Commissione.

La Commissione ha provveduto a predeterminare i criteri per procedere alla valutazione preliminare dei titoli, del curriculum e della produzione scientifica, ivi compresa la tesi di dottorato.

Nella seconda riunione del 14 gennaio 2022 la Commissione ha accertato che i criteri fissati nella precedente riunione siano stati resi pubblici per almeno sette giorni sul sito Web dell'Università.

La Commissione ha preso visione dell'elenco dei candidati fornito dall'Amministrazione e ciascun commissario ha dichiarato la non sussistenza di situazioni di incompatibilità, ai sensi degli artt. 51 e 52 del c.p.c e dell'art. 5 – comma 2 – del D.Lgs. 1172/1948, con i candidati, e presa visione delle pubblicazioni effettivamente inviate, delle esclusioni operate dagli uffici e delle rinunce pervenute, ha deciso che i candidati da valutare ai fini della selezione erano n. 7 e precisamente:

- 1) Graziana CAVONE
- 2) Marco COGNETTI
- 3) Claudio Roberto GAZ
- 4) Valerio MODUGNO
- 5) Tommaso PROIETTI
- 6) Paolo STEGAGNO
- 7) Valeria VILLANI

Per la valutazione delle pubblicazioni e dei titoli di ciascun candidato la Commissione ha tenuto conto dei criteri indicati nella seduta preliminare del 10 dicembre 2021

La Commissione, terminata la fase dell'enucleazione, si è riunita nuovamente il 21 gennaio 2022 per analizzare le pubblicazioni e i titoli presentati da ciascun candidato e ha poi proceduto a effettuare la valutazione preliminare di tutti i candidati con motivato giudizio analitico sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica, ivi compresa la tesi di dottorato (Allegato B al Verbale 3 – Giudizi analitici)

La Commissione, terminata la fase di valutazione preliminare, ha individuato i seguenti candidati comparativamente più meritevoli che sono stati ammessi al colloquio

- 1) Graziana CAVONE
- 2) Marco COGNETTI
- 3) Claudio Roberto GAZ
- 4) Valerio MODUGNO
- 5) Tommaso PROIETTI
- 6) Paolo STEGAGNO
- 7) Valeria VILLANI

Nella quarta riunione del 4 marzo alle ore 9:00 la Commissione ha proceduto all'appello dei candidati, in seduta pubblica per l'illustrazione e la discussione dei titoli presentati da ciascuno di essi.

Sono risultati presenti i seguenti candidati dei quali è stata accertata l'identità personale:

- 1) GAZ Claudio
- 2) CAVONE Graziana
- 3) COGNETTI Marco
- 4) MODUGNO Valerio
- 5) VILLANI Valeria

Al termine della discussione dei titoli e della produzione scientifica e della prova orale, la Commissione ha proceduto all'attribuzione di un punteggio ai titoli e a ciascuna delle pubblicazioni presentate dai candidati e di un punteggio totale, nonché alla valutazione dell'adeguata conoscenza della lingua straniera (Allegato 1 Verbale 3)

Successivamente la Commissione ha indicato, con la seguente motivazione

“La candidata CAVONE Graziana ha mostrato una notevole maturità sia nell'ambito della ricerca sia in quello della didattica. La discussione delle pubblicazioni ha evidenziato una eccellente padronanza delle tematiche di ricerca trattate e un eccellente spirito critico. In particolare, si rilevano una notevole ampiezza e rilevanza dei temi di ricerca trattati, il rigore metodologico e una notevole originalità delle pubblicazioni. La ricerca è ampiamente documentata da pubblicazioni su riviste internazionali di ottima rilevanza. Particolarmente apprezzabile l'intensa attività di ricerca presso qualificati istituti italiani e stranieri”.

*la candidata Dott.ssa CAVONE Graziana vincitrice della procedura pubblica di selezione per l'assunzione di n.1 Ricercatore a tempo determinato per il Settore concorsuale 09/G1 - SSD ING-INF/04 - Automatica - Dipartimento di Ingegneria.*

*La Commissione, con la presente relazione finale, dichiara conclusi i lavori e invia tramite posta elettronica al Responsabile del procedimento il Verbale 4 con tutti gli allegati, inclusa la relazione finale, e le dichiarazioni firmate dai membri della commissione.*

Il Responsabile del procedimento provvederà a disporre la pubblicazione per via telematica sul sito dell'Università.

Roma, 4 marzo 2022

PER LA COMMISSIONE:

(F.to Prof. Stefano Panzieri)

Il presente documento, conforme all'originale, è conservato nell'Archivio dell'Ufficio Reclutamento Personale Docente e Ricercatore.

Procedura pubblica di selezione per 1 posto di ricercatore universitario a tempo determinato, ai sensi dell'Art. 24, comma 3, Lett. b) della legge 240/2010, Dipartimento di Ingegneria dell'Università degli Studi Roma Tre, settore concorsuale 09/G1, settore scientifico disciplinare ING-INF/04, il cui avviso è stato pubblicato sulla G.U. – IV Serie Speciale n. 77 del 28-09-2021.

### **DICHIARAZIONE**

Il sottoscritto Prof. Fabrizio Caccavale, membro della Commissione Giudicatrice della procedura pubblica di selezione per 1 posto di ricercatore universitario a tempo determinato, Dipartimento di Ingegneria dell'Università degli Studi Roma Tre, settore concorsuale 09/G1, settore scientifico disciplinare ING-INF/04, il cui avviso è stato pubblicato sulla G.U. – IV Serie Speciale n. 77 del 28-09-2021, con la presente dichiara di aver partecipato, via telematica, alla valutazione preliminare dei candidati della suddetta procedura pubblica di selezione e di concordare con il Verbale n. 3 a firma del Prof. Stefano Panzieri, che sarà presentato agli uffici dell'Ateneo di Roma Tre, per i provvedimenti di conseguenza.

In fede

Caserta, 4 marzo 2022

F.to Prof. Fabrizio Caccavale

Procedura pubblica di selezione per 1 posto di ricercatore universitario a tempo determinato, ai sensi dell'Art. 24, comma 3, Lett. b) della legge 240/2010, Dipartimento di Ingegneria dell'Università degli Studi Roma Tre, settore concorsuale 09/G1, settore scientifico disciplinare ING-INF/04, il cui avviso è stato pubblicato sulla G.U. – IV Serie Speciale n. 77 del 28-09-2021.

### **DICHIARAZIONE**

La sottoscritta Prof.ssa Carla Seatzu, membro della Commissione Giudicatrice della procedura pubblica di selezione per 1 posto di ricercatore universitario a tempo determinato, Dipartimento di Ingegneria dell'Università degli Studi Roma Tre, settore concorsuale 09/G1, settore scientifico disciplinare ING-INF/04, il cui avviso è stato pubblicato sulla G.U. – IV Serie Speciale n. 77 del 28-09-2021, con la presente dichiara di aver partecipato, via telematica, alla discussione dei titoli e della produzione scientifica e prova orale della suddetta procedura pubblica di selezione e di concordare con il Verbale n. 4 e la relazione finale a firma del Prof. Stefano Panzieri, che sarà presentato agli uffici dell'Ateneo di Roma Tre, per i provvedimenti di conseguenza.

In fede

Cagliari, 4 Marzo 2022

F.to Prof.ssa Carla Seatzu