



POLITECNICO MILANO 1863

SELEZIONE PUBBLICA RISERVATA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 23/04/2025, N. 8314 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 16/05/2025, N. 38 PER L'ASSUNZIONE DI 1 RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO (RTT) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3, LEGGE 30.12.2010, N. 240, TEMPO PIENO, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO - DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA - GRUPPO SCIENTIFICO DISCIPLINARE 09/IINF-04 - AUTOMATICA - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE IINF-04/A - AUTOMATICA - CODICE PROCEDURA 2025_RTT_DEIB_9

I Verbale

Il giorno 18/09/2025 alle ore 09:00 si è insediata la Commissione Giudicatrice, nominata con D.R. rep. N. 14855 prot. N. 187150 del 28/07/2025, composta dai seguenti professori:

Prof. ROCCO Paolo - Politecnico di Milano;
Prof. MURADORE Riccardo - Università degli Studi di Verona;
Prof.ssa VENDITTELLI Marilena - Università degli Studi di Roma "La Sapienza".

La riunione si è svolta in collegamento telematico, mediante Teams

Il Prof. ROCCO Paolo ha partecipato in collegamento telematico dal Politecnico di Milano;
Il Prof. MURADORE Riccardo ha partecipato in collegamento telematico dall'Università degli Studi di Verona;
La Prof.ssa VENDITTELLI Marilena ha partecipato in collegamento telematico dall'INRIA di Rennes (Francia).

I Componenti della Commissione hanno preso atto che non è pervenuta nessuna istanza di ricusazione dei Commissari, relativa alla presente procedura di selezione.

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 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.

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

PAOLO ROCCO, PROFESSORE ORDINARIO presso Politecnico di Milano, Presidente;
RICCARDO MURADORE, PROFESSORE ASSOCIATO presso Università degli Studi di Veron, Segretario.

La Commissione ha preso visione dell'elenco dei candidati convocati alla discussione pubblica dei titoli e della produzione scientifica, che risultavano essere:

- 1) Faroni, Marco
- 2) Romeo, Rocco Antonio
- 3) Selvi, Daniela

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 i candidati stessi e che non sussistevano le cause di astensione di cui agli art. 51 e 52 del c.p.c.

Considerato che i candidati ammessi con riserva alla presente selezione sono 3, non risultava necessaria la valutazione preliminare dei candidati, che sono stati tutti convocati alla discussione pubblica dei titoli e della produzione scientifica nonché alla prova di accertamento della lingua inglese.

La Commissione ha esaminato collegialmente la documentazione presentata dai candidati.

Ognuno dei membri della Commissione ha dichiarato di non essere coautore, con uno o più candidati, in percentuale superiore al 50%, delle pubblicazioni da loro allegate ai fini della valutazione.

Alle ore 09:20 si è proceduto all'appello dei candidati, che si sono collegati in modalità telematica.

Risultavano presenti i candidati sotto indicati dei quali è stata accertata l'identità personale mediante l'esibizione di un documento di identità in corso di validità (allegato n. 1 al presente verbale).

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

- 1) Faroni, Marco
- 2) Romeo, Rocco Antonio
- 3) Selvi, Daniela

Alle ore 09:30 la Commissione ha iniziato il colloquio con il candidato Faroni, Marco.
Il colloquio è terminato alle ore 10:00.

Alle ore 10:00 la Commissione ha iniziato il colloquio con il candidato Romeo, Rocco Antonio.
Il colloquio è terminato alle ore 10:30.

Alle ore 10:30 la Commissione ha iniziato il colloquio con il candidato Selvi, Daniela.
Il colloquio è terminato alle ore 11:00.

La Commissione, dopo adeguata valutazione e sulla base dei criteri stabiliti nel bando di selezione, ha espresso collegialmente 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.

A seguito della discussione, sulla base dei criteri stabiliti nel bando di selezione e dei giudizi espressi, la Commissione ha attribuito 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 allegare al presente verbale e ne costituiscono parte integrante (allegato n. 2 al presente verbale).

La Commissione ha quindi redatto la graduatoria di merito tenendo conto dei punteggi attribuiti (allegato n. 3 al presente verbale).

La seduta ha termine alle ore 12:35.

Letto, approvato e sottoscritto.

LA COMMISSIONE

Prof. Paolo Rocco (Presidente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Marilena Vendittelli (Componente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Riccardo Muradore (Segretario)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.



POLITECNICO MILANO 1863

SELEZIONE PUBBLICA RISERVATA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 23/04/2025, N. 8314 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 16/05/2025, N. 38 PER L'ASSUNZIONE DI 1 RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO (RTT) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3, LEGGE 30.12.2010, N. 240, TEMPO PIENO, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO - DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA - GRUPPO SCIENTIFICO DISCIPLINARE 09/IINF-04 - AUTOMATICA - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE IINF-04/A - AUTOMATICA - CODICE PROCEDURA 2025_RTT_DEIB_9

ALLEGATO n. 1 al I VERBALE (Riconoscimento dei candidati)

<i>Cognome e Nome</i>	<i>Tipo documento</i>	<i>Numero</i>	<i>rilasciato da</i>	<i>Data rilascio</i>	<i>Valevole fino al</i>
Faroni Marco	Carta d'identità	████████	████████████████	████████	████████
Romeo Rocco Antonio	Passaporto	████████	████████████████████	████████	████████
Selvi Daniela	Carta d'identità	████████	████████████████	████████	████████

LA COMMISSIONE

Prof. Paolo Rocco (Presidente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Marilena Vendittelli (Componente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Riccardo Muradore (Segretario)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.



POLITECNICO MILANO 1863

SELEZIONE PUBBLICA RISERVATA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 23/04/2025, N. 8314 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 16/05/2025, N. 38 PER L'ASSUNZIONE DI 1 RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO (RTT) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3, LEGGE 30.12.2010, N. 240, TEMPO PIENO, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO - DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA - GRUPPO SCIENTIFICO DISCIPLINARE 09/IINF-04 - AUTOMATICA - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE IINF-04/A - AUTOMATICA - CODICE PROCEDURA 2025_RTT_DEIB_9

ALLEGATO n.2 al I VERBALE

CANDIDATO: Faroni Marco

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO	PUNTEGGIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero	Il dottorato di ricerca conseguito dal candidato è pertinente al gruppo scientifico-disciplinare e al settore scientifico disciplinare del bando	20
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero;	Il candidato ha svolto una significativa attività didattica presso l'Università di Brescia e il Politecnico di Milano, inclusa la titolarità di un insegnamento di Fondamenti di Automatica al Politecnico di Milano	15
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	Il candidato ha svolto un'intensa attività di ricerca come post-doc presso il CNR e presso l'Università del Michigan e come RTD-A presso il Politecnico di Milano	20
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	Il candidato ha partecipato attivamente a gruppi di ricerca presso il CNR, l'Università del Michigan e il Politecnico di Milano, ricoprendo ruoli di referente scientifico di WorkPackage o Task Leader in alcuni progetti europei e co-titolare di un contratto di consulenza con un'azienda	12
Titolarietà di brevetti	Dalla domanda non si evince la titolarità di brevetti	0
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	Il candidato è stato relatore a numerosi congressi e convegni internazionali pertinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del bando e ha organizzato diversi workshop in tali eventi, su tematiche pertinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del bando	15
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	Il candidato ha conseguito premi per attività di ricerca per due articoli presentati in rilevanti conferenze internazionali, per la partecipazione a una competizione internazionale e per un articolo presentato a una conferenza nazionale.	8
	TOTALE TITOLI	90

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Alla luce dei titoli presentati, la Commissione ritiene che il curriculum del candidato sia estremamente valido per l'intensità e la significatività delle attività didattiche e di ricerca, a partire dal dottorato di ricerca e nei successivi progetti di valenza

fortemente applicativa in cui è stato coinvolto. Tutte le attività sono pienamente attinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del presente bando. Il candidato ha conseguito l'Abilitazione Scientifica Nazionale a Professore di II fascia nel gruppo scientifico-disciplinare oggetto del bando. È Associate Editor delle IEEE Robotics and Automation Letters e Guest Editor per altre riviste. Complessivamente si formula un giudizio ottimo.

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

N.	Tipo/Titolo Pubblicazione	a) Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza della pubblicazione	c) Rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica	d) Apporto individuale del candidato	b) Congruenza della pubblicazione con il gruppo scientifico disciplinare, il settore scientifico-disciplinare, ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi correlate	Totale (a+c+d) *b
1	Contributo su rivista: M. Faroni , M. Beschi, N. Pedrocchi, and A. Visioli, Predictive inverse kinematics for redundant manipulators with task scaling and kinematic constraints, <u>IEEE Transactions on Robotics</u> , vol. 35, no. 1, pp. 278-285, 2019 - 10.1109/TRO.2018.2871439	6	6	3	1	15
2	Contributo su rivista: S. Sandrini, M. Faroni and N. Pedrocchi, Learning and planning for optimal synergistic human- robot coordination in manufacturing contexts, <u>Robotics and Computer-Integrated Manufacturing</u> , 2025 - 0.1016/j.rcim.2025.103006	6	6	2	1	14
3	Contributo su rivista: M. Faroni , M. Beschi, and N. Pedrocchi, Adaptive hybrid local-global sampling for fast informed sampling-based optimal path planning, <u>Autonomous Robots</u> , 2024 - 10.1007/s10514-024-10157-5	6	6	3	1	15
4	Contributo su rivista: M. Faroni and D. Berenson, Motion planning as online learning: A multi-armed bandit approach to kinodynamic sampling-based planning, <u>IEEE Robotics and Automation Letters</u> , 2023 - 10.1109/LRA.2023.3311262	5	5	3	1	13
5	Contributo su rivista: M. Faroni , A. Umbrico, M. Beschi, A. Orlandini, A. Cesta, and N. Pedrocchi, Optimal task and motion planning and execution for multi-agent systems in dynamic environments, <u>IEEE Transactions on Cybernetics</u> , 2023 - 10.1109/TCYB.2023.3263380	6	6	3	1	15
6	Contributo su rivista: E. Villagrossi, M. Delledonne, M. Faroni , M. Beschi, and N. Pedrocchi, Hiding task-oriented programming complexity: an industrial case study, <u>International Journal of Computer Integrated Manufacturing</u> , 2023 - 10.1080/0951192X.2023.2203676	5	5	2	1	12
7	Contributo su rivista: C. Tonola, M. Faroni , M. Beschi, and N. Pedrocchi, Anytime informed multi-path replanning strategy for complex	6	5	2	1	13

	environments, <u>IEEE Access</u> , vol. 11, pp. 4105-4116, 2023 - 10.1109/ACCESS.2023.3235652					
8	Contributo su rivista: M. Faroni , M. Beschi, and N. Pedrocchi, Safety-aware time-optimal motion planning with uncertain human state estimation, <u>IEEE Robotics and Automation Letters</u> , vol. 7, pp. 12219-12226, 2022. - 10.1109/LRA.2022.3211493	6	5	3	1	14
9	Contributo su rivista: C. Guarino Lo Bianco, M. Faroni , M. Beschi, and A. Visioli, A predictive technique for the real-time trajectory scaling under high-order constraints, <u>IEEE/ASME Transactions on Mechatronics</u> , vol. 27, no. 1, pp. 315-326, 2022 - 10.1109/TMECH.2021.3063627	6	6	2	1	14
10	Contributo su rivista: M. Faroni , M. Beschi, and N. Pedrocchi, Inverse kinematics of redundant manipulators with dynamic bounds on joint movements, <u>IEEE Robotics and Automation Letters</u> , vol. 5, pp. 6435- 6442, 2020 -10.1109/LRA.2020.3013879	6	5	3	1	14
11	Contributo su rivista: M. Faroni , M. Beschi, A. Visioli, and N. Pedrocchi, A real-time trajectory planning method for enhanced pathtracking performance of serial manipulators, <u>Mechanism and Machine Theory</u> , vol. 156, p. 104152, 2021 - 10.1016/j.mechmachtheory.2020.104152	6	5	3	1	14
12	Contributo su rivista: M. Faroni , M. Beschi, C. Guarino Lo Bianco, and A. Visioli, Predictive joint trajectory scaling for manipulators with kinodynamic constraints, <u>Control Engineering Practice</u> , vol. 95, p. 104264, 2020 - 10.1016/j.conengprac.2019.104264	6	6	3	1	15
Totale Pubblicazioni						168
Consistenza complessiva, intensità e continuità temporale		20				
TOTALE PRODUZIONE SCIENTIFICA		188				

PRODUZIONE SCIENTIFICA DEL CANDIDATO:

Complessivamente le pubblicazioni presentate si caratterizzano per ottima originalità, significativa rilevanza scientifica, collocazione editoriale di ottimo livello e ottimo apporto individuale. La consistenza complessiva della produzione scientifica è ottima, l'intensità e continuità temporale sono eccellenti. La commissione esprime quindi un giudizio estremamente positivo sulla produzione scientifica del candidato.

CONOSCENZA DELLA LINGUA INGLESE:

Durante il colloquio, il candidato dimostra una padronanza della lingua inglese molto buona.

CANDIDATO: Romeo Rocco Antonio

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO	PUNTEGGIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica	Il dottorato di ricerca conseguito dal candidato è pertinente al gruppo scientifico-disciplinare e al settore scientifico disciplinare del bando	20

o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero		
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero;	Il candidato ha svolto attività didattica in forma di tutor per alcuni insegnamenti presso il Campus Bio-Medico di Roma	8
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	Il candidato ha svolto attività di ricerca presso l'Istituto Italiano di Tecnologia, in particolare nell'ambito di una collaborazione con un'azienda. Nel corso del dottorato di ricerca ha svolto un periodo di 6 mesi presso lo University College London	15
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	Il candidato ha partecipato a un gruppo di ricerca dell'Istituto Italiano di Tecnologia, assumendo anche posizioni di gestione di un laboratorio congiunto con un'azienda	13
Titolarità di brevetti	Il candidato è co-titolare di diversi brevetti nazionali e internazionali	5
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	Dal curriculum presentato si può evincere che il candidato sia stato relatore ad alcuni congressi e convegni internazionali pertinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del bando	10
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	Dalla domanda non si evince che il candidato abbia ricevuto premi o riconoscimenti per attività di ricerca.	0
TOTALE TITOLI		71

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Alla luce dei titoli presentati, la Commissione ritiene che il curriculum del candidato sia valido per l'intensità e la significatività delle attività di ricerca, in particolare nei progetti di valenza fortemente applicativa in cui è stato coinvolto. L'attività didattica è sviluppata in modo sufficiente. Le attività sono prevalentemente attinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del presente bando. Il candidato è stato Guest Editor per numeri speciali di riviste di limitata rilevanza internazionale. Complessivamente si formula un giudizio positivo.

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGIALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

N.	Tipo/Titolo Pubblicazione	a) Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza della pubblicazione	c) Rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica	d) Apporto individuale del candidato	b) Congruenza della pubblicazione con il gruppo scientifico disciplinare, il settore scientifico- disciplinare, ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi correlate	Totale (a+c+d) *b
1	Contributo su rivista: S. Cortinovis, M. Maggiali and R.A. Romeo , "Stiffness estimation and finger-object impact detection with a robotic gripper using intrinsic sensors", <u>Sensors and Actuators A: Physical</u> , 2025, 10.1016/j.sna.2025.116463	6	4	2	1	12
2	Contributo su rivista: R. Barone, A. L. Ciancio, R. A. Romeo , A. Davalli, R. Sacchetti, E. Guglielmelli and L. Zollo, "Multilevel control of an anthropomorphic prosthetic hand for grasp and slip	6	3	2	1	11

	prevention”, <i>Advances in Mechanical Engineering</i> , 2016, 10.1177/1687814016665082					
3	Contributo su rivista: R.A. Romeo , C.M. Oddo, M.C. Carrozza, E. Guglielmelli and L. Zollo, “Slippage detection with piezoresistive tactile sensors”, <i>Sensors</i> , 2017, 10.3390/s17081844	6	3	3	1	12
4	Contributo su rivista: R.A. Romeo , U.B. Rongala, A. Mazzoni, D. Camboni, M.C. Carrozza, E. Guglielmelli, L. Zollo and C.M. Oddo, “Identification of slippage on Naturalistic Surfaces via Wavelet Transform of Tactile Signals”, <i>IEEE Sensors Journal</i> , 2018, 10.1109/JSEN.2018.2881831	6	5	3	1	14
5	Contributo su rivista: L. Zollo, G. Di Pino, A. L. Ciancio, F. Ranieri, F. Cordella, C. Gentile, E. Noce, R. A. Romeo , A. Dellacasa Bellingegni, G. Vadalà, S. Miccinilli, A. Mioli, L. Diaz-Balzani, M. Bravi, K. P. Hoffmann, A. Schneider, L. Denaro, A. Davalli, E. Gruppioni, R. Sacchetti, S. Castellano, V. Di Lazzaro, S. Sterzi, V. Denaro, E. Guglielmelli, “Restoring tactile sensations via neural interfaces for real-time force-and-slippage closed-loop control of bionic hands”, <i>Science Robotics</i> , 2019, 10.1126/scirobotics.aau9924	6	6	1	1	13
6	Contributo su rivista: R.A. Romeo and L. Zollo, “Methods and sensors for the slip detection in robotics: a survey”, <i>IEEE Access</i> , 2020, 10.1109/ACCESS.2020.2987849	6	5	3	1	14
7	Contributo su rivista: R.A. Romeo , L. Fiorio, G. L’Erario, M. Maggiali, G. Metta and D. Pucci, “Dynamic control of a Rigid Pneumatic Gripper”, <i>IEEE Robotic and Automation Letters</i> , 2020, 10.1109/LRA.2020.2974446	6	5	3	1	14
8	Contributo su rivista: R.A. Romeo , C. Lauretti, C. Gentile, E. Guglielmelli and L. Zollo, “Method for automatic slippage detection with tactile sensors embedded in prosthetic hands”, <i>IEEE Transactions on Medical Robotics and Bionics</i> , 2021, 10.1109/TMRB.2021.3060032	6	6	3	1	15
9	Contributo su rivista: R.A. Romeo , M. Gesino, M. Maggiali and L. Fiorio, “Combining sensors information to enhance pneumatic grippers performance”, <i>Sensors</i> , 2021, 10.3390/s21155020	5	3	3	1	11
10	Contributo su rivista: R.A. Romeo , A. Zocco, M. Maggiali and L. Fiorio, “A quadratic-programming approach for the real-time control of the fingers position in industrial pneumatic grippers”, <i>IEEE Control Systems Letters</i> , 2022, 10.1109/LCSYS.2022.3228187	5	5	3	1	13
11	Contributo su rivista: R. A. Romeo , A. Zocco , A. Parmiggiani , A. Mura , M. Gesino , M. Accame , M. Maggiali , and L. Fiorio, “Instrumenting a Robotic Finger to Augment the Capabilities of Robotic Grippers”, <i>IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement</i> , 2023, 10.1109/TIM.2023.3256477	5	6	3	1	14

12	Contributo su rivista: G. Vitrani, S. Cortinovis, L. Fiorio, M. Maggiali and R.A. Romeo , "Improving the Grasping Force Behavior of a Robotic Gripper: Model, Simulations, and Experiments", <u>Robotics</u> , 2023, 2023, 12, 148. /10.3390/robotics12060148	5	3	2	1	10
Totale Pubblicazioni						153
Consistenza complessiva, intensità e continuità temporale						15
TOTALE PRODUZIONE SCIENTIFICA						168

PRODUZIONE SCIENTIFICA DEL CANDIDATO:

Complessivamente le pubblicazioni presentate si caratterizzano per elevata originalità, significativa rilevanza scientifica, collocazione editoriale di buon livello e buon apporto individuale. La consistenza complessiva della produzione scientifica è più che buona, l'intensità e continuità temporale sono buone. La commissione esprime quindi un giudizio positivo sulla produzione scientifica del candidato.

CONOSCENZA DELLA LINGUA INGLESE:

Durante il colloquio, il candidato dimostra una padronanza della lingua inglese molto buona.

CANDIDATO: Selvi Daniela

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUI TITOLI

TITOLO	GIUDIZIO	PUNTEGGIO
Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'Estero	Il dottorato di ricerca conseguito dalla candidata è pertinente al gruppo scientifico-disciplinare e al settore scientifico disciplinare del bando	20
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero;	La candidata ha svolto una significativa attività didattica presso l'Università di Pisa, inclusa la titolarità di un insegnamento di Laboratorio di Automazione Industriale e la co-titolarità di due altri insegnamenti	15
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	La candidata ha svolto un'intensa attività di ricerca come post-doc presso l'Università di Firenze, l'IMT di Lucca e l'Università di Bologna e come RTD-A presso l'Università di Pisa	20
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	La candidata ha partecipato attivamente a gruppi di ricerca presso l'Università di Firenze, l'IMT di Lucca, l'Università di Bologna e presso l'Università di Pisa. Non si evincono ruoli di responsabilità.	10
Titolarietà di brevetti	La candidata è co-titolare di due brevetti internazionali	5
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	La candidata è stata relatrice a numerosi congressi e convegni internazionali pertinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del bando e ha organizzato alcune sessioni invitate in tali eventi, su tematiche pertinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del bando	15
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	La candidata ha conseguito un premio per attività di ricerca per un articolo a un workshop internazionale	2

	TOTALE TITOLI	87
--	----------------------	-----------

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SUL CURRICULUM

Alla luce dei titoli presentati, la Commissione ritiene che il curriculum della candidata sia molto valido per l'intensità e la significatività delle attività didattiche e di ricerca, a partire dal dottorato di ricerca e nei successivi progetti di valenza prevalentemente metodologica in cui è stata coinvolta. Tutte le attività sono pienamente attinenti al gruppo scientifico-disciplinare oggetto del presente bando. La candidata è Associate Editor di una conferenza. Complessivamente si formula un giudizio molto positivo.

MOTIVATO GIUDIZIO COLLEGALE ANALITICO SULLA PRODUZIONE SCIENTIFICA

N.	Tipo/Titolo Pubblicazione	a) Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza della pubblicazione	c) Rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica	d) Apporto individuale del candidato	b) Congruenza della pubblicazione con il gruppo scientifico disciplinare, il settore scientifico- disciplinare, ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi correlate	Totale (a+c+d) *b
1	Contributo su rivista: G. Battistelli, D. Mari, D. Selvi , A. Tesi, and P. Tesi, Adaptive disturbance attenuation via logic-based switching, <u>Systems & Control Letters</u> , vol. 73, pp.48-57, 2014, 10.1016/j.sysconle.2014.09.003	5	6	2	1	13
2	Contributo su rivista: D. Selvi and G. Battistelli G., Distributed Kalman Filtering With Adaptive Communication, <u>IEEE Control Systems Letters</u> , Vol. 9, pp. 15–20, 2025, 10.1109/LCSYS.2025.355	6	5	3	1	14
3	Contributo su rivista: O. Napolitano, A. Pinizzotto, M. Verdecchia, A. Pettinari, D. Selvi , L. Pallottino, and P. Salaris, Active Sensing Control for Differentially Flat Systems, <u>IEEE Control Systems Letters</u> , Vol. 8, pp. 1835–1840, 2024, 10.1109/LCSYS.2024.3414968	5	5	2	1	12
4	Contributo su rivista: G. Battistelli, L. Chisci, D. Selvi , and P. Tesi, Stability of consensus-based distributed estimation under denial of service, <u>IEEE Transactions on Automatic Control</u> , vol. 69, no. 3, pp. 2036–2043, 2024 10.1109/TAC.2023.3317306	6	6	2	1	14
5	Contributo su rivista: G. Gnecco, F. Nutarelli, and D. Selvi , Optimal data collection design in machine learning: the case of the fixed effects generalized least squares panel data model, <u>Machine Learning</u> , vol. 110, pp. 1549-1584, 2021, 10.1007/s10994-021-05976-x	5	6	2	1	13
6	Contributo su rivista: D. Selvi , D. Piga, G. Battistelli, and A. Bemporad, Optimal direct data-driven control with stability guarantees, <u>European Journal of Control</u> , vol. 59, pp.175-187, 2021, 10.1016/j.ejcon.2020.09.005	6	5	3	1	14
7	Contributo su rivista:	4	5	3	1	12

	G. Gnecco and D. Selvi , Strong convexity and smoothness of solutions to geometric optics problems via dynamic programming, <u>IEEE Control Systems Letters</u> , vol. 2, no. 3, pp. 549-554, 2018, 10.1109/LCSYS.2018.2844117					
8	Contributo su rivista: G. Battistelli, L. Chisci, and D. Selvi , A distributed Kalman filter with event triggered communication and guaranteed stability, <u>Automatica</u> , vol. 93, pp. 75-82, 2018, 10.1016/j.automatica.2018.03.005	6	6	2	1	14
9	Contributo su rivista: G. Battistelli, D. Selvi , and A. Tesi, Robust switching control: stability analysis and application to active disturbance attenuation, <u>IEEE Transactions on Automatic Control</u> , vol. 62, no. 12, pp. 6369-6376, 2017, 10.1109/TAC.2017.2648517	6	6	2	1	14
10	Contributo su rivista: G. Battistelli, D. Mari, D. Selvi , and P. Tesi, Direct Control Design via Controller Unfalsification, <u>International Journal of Robust and Nonlinear Control</u> , vol. 28, no. 12, pp. 3694-3712, 2018, 10.1002/rnc.3778	6	6	2	1	14
11	Contributo su rivista: G. Battistelli, L. Chisci, and D. Selvi , Distributed averaging of exponential class densities with discrete-time event-triggered consensus, <u>IEEE Transactions on Control of Network Systems</u> , vol. 5, no. 1, pp. 359-369, 2018, 10.1109/TCNS.2016.2611384	6	6	2	1	14
12	Contributo su rivista: G. Battistelli, D. Selvi , and A. Tesi, Hierarchical switching for active disturbance attenuation with fine controller tuning, <u>International Journal of Adaptive Control and Signal Processing</u> , vol. 31, no. 5, pp. 742-760, 2017, 10.1002/acs.2712.	5	6	2	1	13
Totale Pubblicazioni						161
Consistenza complessiva, intensità e continuità temporale		15				
TOTALE PRODUZIONE SCIENTIFICA		176				

PRODUZIONE SCIENTIFICA DEL CANDIDATO:

Complessivamente le pubblicazioni presentate si caratterizzano per ottima originalità, significativa rilevanza scientifica, collocazione editoriale di ottimo livello e apporto individuale molto buono. La consistenza complessiva della produzione scientifica è molto buona, l'intensità e continuità temporale sono buone. La commissione esprime quindi un giudizio decisamente positivo sulla produzione scientifica della candidata.

CONOSCENZA DELLA LINGUA INGLESE:

Durante il colloquio, la candidata dimostra una padronanza della lingua inglese molto buona.

LA COMMISSIONE

Prof. Paolo Rocco (Presidente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Marilena Vendittelli (Componente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Riccardo Muradore (Segretario)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.



POLITECNICO MILANO 1863

SELEZIONE PUBBLICA RISERVATA INDETTA CON DECRETO DIRETTORIALE 23/04/2025, N. 8314 DI CUI ALL'AVVISO PUBBLICATO SULLA GAZZETTA UFFICIALE 16/05/2025, N. 38 PER L'ASSUNZIONE DI 1 RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO (RTT) AI SENSI DELL'ART. 24, COMMA 3, LEGGE 30.12.2010, N. 240, TEMPO PIENO, PRESSO IL POLITECNICO DI MILANO - DIPARTIMENTO DI ELETTRONICA, INFORMAZIONE E BIOINGEGNERIA - GRUPPO SCIENTIFICO DISCIPLINARE 09/IINF-04 - AUTOMATICA - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE IINF-04/A - AUTOMATICA - CODICE PROCEDURA 2025_RTT_DEIB_9

ALLEGATO n. 3 al I VERBALE

GRADUATORIA DI MERITO

COGNOME e Nome	Punteggio complessivo
Faroni Marco	278
Selvi Daniela	263
Romeo Rocco Antonio	239

LA COMMISSIONE

Prof. Paolo Rocco (Presidente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Marilena Vendittelli (Componente)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.

Prof. Riccardo Muradore (Segretario)

Firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs 82/2005 e s.m.i.