



UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI GENOVA

PROCEDURA PUBBLICA DI SELEZIONE FINALIZZATA AL RECLUTAMENTO DI UN RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO DI TIPO B) PRESSO L'UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI GENOVA, DIPARTIMENTO DI INFORMATICA BIOINGEGNERIA, ROBOTICA E INGEGNERIA DEI SISTEMI (DIBRIS) SETTORE SCIENTIFICO-DISCIPLINARE ING-INF/04-AUTOMATICA, SETTORE CONCORSUALE 09/G1-AUTOMATICA, D.R. N. 1213 DEL 26/3/2019

VERBALE DELLA 2^ SEDUTA

Il giorno 27/06/2019, alle ore 12, presso **presso i locali del Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi (DIBRIS), via all'Opera Pia 13, 16145 Genova**, ha luogo la seconda riunione della Commissione giudicatrice della procedura pubblica di selezione di cui al titolo.

Il Prof. Alessandro CASAVOLA (presidente della commissione) è presente in remoto mediante collegamento Skype in audio e video.

Sono presenti il Prof. Filippo ARRICHIELLO, e il Prof. Marco BAGLIETTO, (segretario della commissione).

I componenti della Commissione, presa visione dell'elenco dei candidati ammessi, dichiarano che non sussistono situazioni di incompatibilità tra di essi o con i concorrenti, ai sensi degli art. 51 e 52 del codice di procedura civile.

La Commissione prende atto della documentazione presentata dai candidati e, in modo particolare, dei titoli e delle pubblicazioni che saranno discussi dai medesimi.

Il Presidente ricorda preliminarmente gli adempimenti previsti dall'art. 7 del bando in parola.

In modo particolare fa presente che a seguito della discussione pubblica di cui sopra la Commissione dovrà attribuire un punteggio ai titoli e a ciascuna pubblicazione.

Sono esclusi esami scritti e orali, ad eccezione della prova orale volta ad accertare l'adeguata conoscenza della lingua straniera. Detta prova avviene contestualmente alla discussione dei titoli e delle pubblicazioni.

Sulla base dei punteggi complessivi assegnati, la Commissione individuerà il vincitore.

I candidati sono stati inoltre informati che la mancata presentazione alla convocazione per la discussione dei titoli e delle pubblicazioni sarà considerata esplicita e definitiva manifestazione della volontà di rinunciare alla procedura.

La Commissione procederà, pertanto, alla valutazione dei titoli e delle pubblicazioni limitatamente ai candidati che saranno presenti alla predetta convocazione.

La Commissione risulta presente al completo e, pertanto, la seduta è valida.

L'aula è aperta al pubblico e di capienza idonea ad assicurare la massima partecipazione.

F.A.

MR.

Risultano presenti i seguenti candidati dei quali viene accertata l'identità personale mediante esibizione di documento di identità valido:

Dott. Enrico Simetti.

Contestualmente alla discussione dei titoli e delle pubblicazioni del candidato viene effettuata la prova orale volta ad accertare l'adeguata conoscenza della lingua straniera, così come previsto nel bando.

Espletata la discussione con il candidato, sulla base della predeterminazione effettuata durante la prima seduta, la Commissione attribuisce i punteggi ai titoli e a ciascuna pubblicazione di cui all'Allegato B che fa parte integrante del presente verbale.

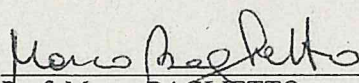
Sulla base dei punteggi complessivi assegnati, la Commissione, con deliberazione assunta all'unanimità, indica vincitore il Dott. Enrico Simetti.

La seduta è tolta alle ore 13,30.

Il presente verbale, redatto dal segretario, Prof. Marco Baglietto, letto e sottoscritto dallo stesso e dal Prof. Filippo Arrichiello, è corredato dalla dichiarazione di concordanza del Presidente Prof. Alessandro Casavola.

Data 27/6/2019


Prof. Filippo ARRICHELLO


Prof. Marco BAGLIETTO



UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI GENOVA

ALLEGATO B

Punteggi attribuiti collegialmente sui titoli e sulla produzione scientifica dei candidati:

Candidato: Enrico SIMETTI

Punteggi attribuibili a ciascuna categoria di titoli (fino a un massimo di punti 50):

| | | |
|---|--|----------|
| 1 | Dottorato di ricerca o equipollente, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero | punti 10 |
|---|--|----------|

Il candidato risulta in possesso del titolo di Dottore di Ricerca in Ingegneria Matematica e Simulazione, presso l'Università degli Studi di Genova. Si ritiene che il titolo sia altamente congruente con il Settore scientifico disciplinare oggetto del bando.

| | | |
|---|---|----------|
| 2 | Attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero | punti 10 |
|---|---|----------|

Il candidato ha avuto l'affidamento di insegnamenti universitari di almeno 4cfu per un totale di 12 annualità. Alcuni degli insegnamenti risultano peraltro inseriti nel contesto del corso internazionale EMARO+ (European Master in Advanced Robotics). Risultano inoltre documentate attività di supporto alla didattica.

| | | |
|---|--|---------|
| 3 | Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri | punti 6 |
|---|--|---------|

Risultano due annualità piene (oltre ad ulteriori mensilità) come assegnista di ricerca e 4 annualità piene (oltre ad alcune mensilità) come ricercatore a tempo determinato di tipo A.

| | | |
|---|--|---------------------|
| 4 | Documentata attività in campo clinico relativamente ai settori concorsuali nei quali sono richieste tali specifiche competenze | 0 (non ammissibile) |
|---|--|---------------------|

| | | |
|---|---|---------|
| 5 | Realizzazione di attività progettuale relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista | punti 8 |
|---|---|---------|

Il candidato risulta Principal Investigator di Unità di Ricerca nell'ambito di due progetti finanziati dalla Comunità Europea nel programma H2020 e risulta co-coordinator di un progetto finanziato da Qatar National Research Fund e Carnegie Mellon University. Risulta inoltre partecipante ad altri 5 Progetti finanziati dalla Comunità Europea (programma H2020 o FP7), a 2 progetti PRIN finanziati dal MIUR oltre che a 5 progetti finanziati da altri enti pubblici. Risulta inoltre responsabile di due convenzioni con imprese private e partecipante ai lavori di altre 3 convenzioni.

MB

| | | |
|---|---|---------|
| 6 | Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi | punti 2 |
|---|---|---------|

Non si ritiene di considerare qui la partecipazione ai gruppi di ricerca nell'ambito dei progetti di ricerca già conteggiati nel punto 5.

Il Candidato risulta aver partecipato al gruppo ARS (centro interdipartimentale su Autonomous and Robotics Systems) dell'Università di Genova, al centro interuniversitario ISME e di essere membro del laboratorio SEALab (laboratorio congiunto ISME-Marina Militare-CSSN). Si riconoscono quindi 2 punti per l'attività in ambito nazionale.

| | | |
|---|--|---------|
| 7 | Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista | punti 0 |
|---|--|---------|

Il candidato non risulta titolare di brevetti.

| | | |
|---|--|---------|
| 8 | Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali | punti 5 |
|---|--|---------|

Il candidato risulta relatore in 14 presentazioni in congressi internazionali e 4 presentazioni in congressi nazionali.

| | | |
|---|---|---------|
| 9 | Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca | punti 0 |
|---|---|---------|

Il candidato espone un riconoscimento (selezione come "success story" nell'ambito dell'European Robotics Forum del 2018) relativo a un progetto europeo in cui era leader di un Work Package. Non si ritiene di poter riconoscere il premio come specifico per l'attività di ricerca svolta dal candidato.

| | | |
|----|---|-------------------------------|
| 10 | Diploma di specializzazione europea riconosciuto da Board internazionali, relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista | max punti 0 (non ammissibile) |
|----|---|-------------------------------|

TOTALI PUNTI (titoli) 41

Punteggio attribuito alle pubblicazioni scientifiche (fino a un massimo di 50 punti – NUMERO MASSIMO DI PUBBLICAZIONI STABILITO NEL BANDO: 12 – oltre all'eventuale tesi di dottorato o dei titoli equipollenti)

| | | |
|---|--------------------------|--|
| 1 | Pubblicazioni presentate | |
|---|--------------------------|--|

| | | |
|------|---|----------|
| [J2] | G. Casalino, A. Caiti, A. Turetta and E. Simetti, "RT2 real-time ray-tracing for underwater range evaluation," Intelligent Service Robotics (Special Issue on Marine Robotics Systems), vol. 4, no. 4, pp. 259–270, June 2011 | |
| | Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | buona |
| | Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| | Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | moderati |
| | Apporto individuale: | discreto |
| | (articolo su rivista) | punti: 2 |

| | | |
|------|---|----------|
| [J3] | E. Simetti, E. Zereik, A. Sperinde, S. Torelli, D. Ducco, F. Frassinelli, A. Turetta, and G. Casalino, "A new software architecture for developing and testing algorithms for space exploration missions," Intelligent Service Robotics, vol. 4, no. 2, pp. 135–146, April 2011 | |
| | Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | discreta |
| | Originalità e rigore metodologico: | buoni |

FA MB

| | |
|--|------------|
| Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | moderati |
| Apporto individuale: | buono |
| (articolo su rivista) | punti: 1,5 |

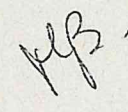
| | |
|--|------------|
| [J4] E. Zereik, A. Sorbara, A. Merlo, E. Simetti, G. Casalino, and F. Didot, "Space robotics supporting exploration missions: Vision, force control and coordination strategy for crew assistants," Intelligent Service Robotics, vol. 4, no. 1, pp. 39–60, January 2011 | |
| Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| Originalità e rigore metodologico: | buoni |
| Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | moderati |
| Apporto individuale: | discreto |
| (articolo su rivista) | punti: 1,5 |

| | |
|--|------------|
| [J5] A. Munafo, E. Simetti, A. Turetta, A. Caiti, and G. Casalino, "Autonomous underwater vehicle teams for adaptive ocean sampling: a data-driven approach," Journal of Ocean Dynamics, vol. 61, no. 11, pp. 1981–1994, July 2011 | |
| Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | buoni |
| Apporto individuale: | discreto |
| (articolo su rivista) | punti: 2,5 |

| | |
|---|------------|
| [J6] E. Simetti, G. Casalino, S. Torelli, A. Sperinde and A. Turetta. "Floating Underwater Manipulation: Developed Control Methodology and Experimental Validation within the TRIDENT Project". Journal of Field Robotics, vol. 31, no 3, pp. 364–385, May 2014 | |
| Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | ottimi |
| Apporto individuale: | elevato |
| (articolo su rivista) | punti: 3,5 |

| | |
|--|------------|
| [J7] E. Simetti and G. Casalino, "Whole Body Control of a Dual Arm Underwater Vehicle Manipulator System". Annual Reviews in Control, vol. 40, pp. 191–200, 2015 | |
| Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | ottimi |
| Apporto individuale: | elevato |
| (articolo su rivista) | punti: 3,5 |

| | |
|---|----------|
| [J8] E. Simetti and G. Casalino, "A novel practical technique to integrate inequality control objectives and task transitions in priority based control," Journal of Intelligent & Robotic Systems, vol. 84, no. 1, pp. 877–902, apr 2016 | |
| Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | buoni |
| Apporto individuale: | elevato |
| (articolo su rivista) | punti: 3 |

F.A. 

| | | |
|-------|--|------------|
| [J13] | E. Simetti and G. Casalino, " <i>Manipulation and transportation with cooperative underwater vehicle manipulator systems,</i> " IEEE Journal of Oceanic Engineering, vol. 42, no. 4, pp. 782–799, 2017 | |
| | Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| | Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| | Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | ottimi |
| | Apporto individuale: | elevato |
| | (articolo su rivista) | punti: 3,5 |

| | | |
|-------|---|------------|
| [J15] | E. Simetti, F. Wanderlingh, S. Torelli, M. Bibuli, A. Odetti, G. Bruzzone, D. Lodi Rizzini, J. Aleotti, G. Palli, L. Moriello, and U. Scarcia, " <i>Autonomous underwater intervention: Experimental results of the MARIS project,</i> " IEEE Journal of Oceanic Engineering, vol. 43, no. 3, pp. 620–639, 2018 | |
| | Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| | Originalità e rigore metodologico: | buoni |
| | Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | ottimi |
| | Apporto individuale: | discreto |
| | (articolo su rivista) | punti: 2,5 |

| | | |
|-------|---|------------|
| [J16] | K. Darvish, F. Wanderlingh, B. Bruno, E. Simetti, F. Mastrogiovanni, and G. Casalino, " <i>Flexible human–robot cooperation models for assisted shop-floor tasks,</i> " Mechatronics, vol. 51, pp. 97–114, 2018 | |
| | Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| | Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| | Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | elevati |
| | Apporto individuale: | discreto |
| | (articolo su rivista) | punti: 2,5 |

| | | |
|-------|---|----------|
| [J17] | E. Simetti, G. Casalino, F. Wanderlingh, and M. Aicardi, " <i>Task priority control of underwater intervention systems: Theory and applications,</i> " Ocean Engineering, vol. 164, pp. 40–54, 2018 | |
| | Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| | Originalità e rigore metodologico: | elevati |
| | Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | buoni |
| | Apporto individuale: | buono |
| | (articolo su rivista) | punti: 3 |

| | | |
|-------|--|----------|
| [J18] | A. Birk, T. Doernbach, C. Mueller, T. Luczynski, A. G. Chavez, D. Koehntopp, A. Kupcsik, S. Calinon, A. K. Tanwani, G. Antonelli, P. D. Lillo, E. Simetti, G. Casalino, G. Indiveri, L. Ostuni, A. Turetta, A. Caffaz, P. Weiss, T. Gobert, B. Chemisky, J. Gancet, T. Siedel, S. Govindaraj, X. Martinez, and P. Letier, " <i>Dexterous underwater manipulation from onshore locations: Streamlining efficiencies for remotely operated underwater vehicles,</i> " IEEE Robotics Automation Magazine, vol. 25, no. 4, pp. 24–33, Dec 2018 | |
| | Congruenza col settore scientifico-disciplinare ING-INF/04: | elevata |
| | Originalità e rigore metodologico: | buoni |
| | Collocazione, rilevanza editoriale e impatto scientifico | ottimi |
| | Apporto individuale: | ridotto |
| | (articolo su rivista) | punti: 2 |

| | | |
|---|------------------------------------|---------|
| 2 | Produzione scientifica complessiva | punti 5 |
|---|------------------------------------|---------|

| | |
|----------------------|---------|
| Continuità temporale | punti 2 |
|----------------------|---------|

Si rileva un'ottima continuità temporale nella produzione scientifica del candidato.

| | |
|--|---------|
| Numero totale di citazioni (rilevate su Scopus o Wos): | |
| 496 | punti 2 |
| Indice di Hirsch (calcolato su Scopus o WoS): | |
| 12 | punti 1 |

| | | |
|---|-------------------|---------|
| 3 | Tesi di dottorato | punti 2 |
|---|-------------------|---------|

La tesi di dottorato presentata dal candidato, dal titolo "Planning and Control of Autonomous Marine Systems" è considerata eccellente dal punto di vista dell'originalità, innovatività e rigore metodologico.

TOTALI PUNTI (produzione scientifica) 38

TOTALI PUNTI (titoli + produzione scientifica) 79

Al termine della discussione pubblica dei titoli e della produzione scientifica la Commissione ha accertato l'adeguata conoscenza della lingua inglese, così come previsto nel bando, mediante lettura e traduzione di un testo scientifico attinente al settore, e ha espresso giudizio ottimo.

Y.B.
F.A.

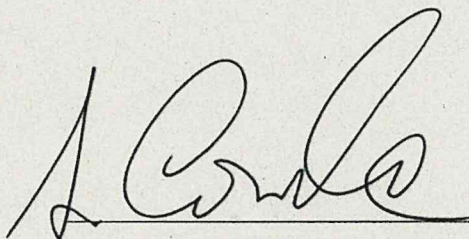
PROCEDURA PUBBLICA DI SELEZIONE FINALIZZATA AL RECLUTAMENTO DI UN RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO DI TIPO B) PRESSO L'UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI GENOVA, DIPARTIMENTO DI INFORMATICA BIOINGEGNERIA, ROBOTICA E INGEGNERIA DEI SISTEMI (DIBRIS) SETTORE SCIENTIFICO-DISCIPLINARE ING-INF/04-AUTOMATICA, SETTORE CONCORSUALE 09/G1-AUTOMATICA, D.R. N. 1213 DEL 26/3/2019

Il sottoscritto Prof. Alessandro CASAVOLA, nato a Firenze il 27/12/1958,

presidente della Commissione giudicatrice della procedura pubblica di selezione in parola, dichiara con la presente di aver partecipato, per via remota (in collegamento audio e video), alla seconda seduta della Commissione e di concordare con il verbale, a firma del Prof. Marco BAGLIETTO (segretario della Commissione) e del Prof. Filippo ARRICHIELLO, che sarà presentato agli Uffici dell'Ateneo di Genova per i provvedimenti di competenza.

Allega copia del documento di identità

DATA 27/6/2019

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'A. Casavola', written over a horizontal line.