

## UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI PADOVA

Procedura selettiva 2021PO181- allegato 17 per la chiamata di n. 1 posto di Professore di prima fascia presso il Dipartimento di Tecnica e Gestione dei Sistemi Industriali - DTG per il settore concorsuale 09/A2 - MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE (profilo: settore scientifico disciplinare ING-IND/13 - MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE), ai sensi dell'art. 18 comma 1 legge 240/2010, bandita con Decreto Rettorale n. 972 del 10/03/2021

### Allegato al Verbale n. 3

#### GIUDIZI

#### Candidato BOSCHETTI Giovanni

Motivato giudizio su:

*Pubblicazioni scientifiche: ottimo*

1	<p><i>Boschetti G., Minto R., Trevisani A. (2021). Experimental investigation of a cable robot recovery strategy. ROBOTICS, vol. 10, p. 1-18, ISSN: 2218-6581, doi: 10.3390/robotics10010035</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 2 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
2	<p><i>Boschetti G., Bottin M., Faccio M., Minto R. (2021). Multi-robot multi-operator collaborative assembly systems: a performance evaluation model. JOURNAL OF INTELLIGENT MANUFACTURING, ISSN: 0956-5515, doi:10.1007/s10845-020-01714-7</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono sufficientemente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 2 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
3	<p><i>Boschetti G., Minto R., Trevisani A. (2020). Improving a cable robot recovery strategy by actuator dynamics. APPLIED SCIENCES, vol. 10, p. 1-19, ISSN: 2076-3417, doi: 10.3390/app10207362</i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 3 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
4	<p><i>Boschetti G. (2020). A novel kinematic directional index for industrial serial manipulators. APPLIED SCIENCES, vol. 10, 5953, ISSN: 2076-3417, doi:10.3390/app10175953</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 3 citazioni in Scopus. Il lavoro è a nome singolo.</p>
5	<p><i>Boscariol P., Boschetti G., Dalla Via A., De Rossi N., Neri M., Palomba I., Richiedei D., Ronco C., Trevisani A. (2019). Description and in-vitro test results of a new Wearable/Portable device for extracorporeal blood ultrafiltration. MACHINES, vol. 7, 37, ISSN: 2075-1702, doi: 10.3390/machines7020037</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente buoni. I contenuti sono discretamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 1 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 9 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
6	<p><i>Passarini, Chiara, Zanotto, Damiano, Boschetti, Giovanni (2019). Dynamic Trajectory Planning for Failure Recovery in Cable-Suspended Camera Systems. JOURNAL OF MECHANISMS AND ROBOTICS, ISSN: 1942-4302, doi:10.1115/1.4041942</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 9 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
7	<p><i>Boschetti, Giovanni, Carbone, Giuseppe, Passarini, Chiara (2019). Cable Failure Operation Strategy for a Rehabilitation Cable-Driven Robot. ROBOTICS, vol. 8, ISSN: 2218-6581, doi: 10.3390/robotics8010017</i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 14 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
8	<p><i>Boschetti, Giovanni, Trevisani, Alberto (2018). Cable Robot Performance Evaluation by Wrench Exertion Capability. ROBOTICS, vol. 7, ISSN: 2218-6581, doi: 10.3390/robotics7020015</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 17 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 2 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
9	<p><i>Boschetti, Giovanni, Passarini, Chiara, Trevisani, Alberto (2017). A recovery strategy for cable driven robots in case of cable failure. INTERNATIONAL JOURNAL OF MECHANICS AND CONTROL, vol. 18, p. 41-48, ISSN: 1590-8844</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è buona e il lavoro risulta avere 9 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
10	<p><i>Boschetti Giovanni (2016). A Picking Strategy for Circular Conveyor Tracking. JOURNAL OF INTELLIGENT &amp; ROBOTIC SYSTEMS, vol. 81, p. 241-255, ISSN: 0921-0296, doi: 10.1007/s10846-015-0242-y</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 17 citazioni in Scopus. Il lavoro è a nome singolo.</p>
11	<p><i>BOSCHETTI, GIOVANNI, CARACCILO, ROBERTO, RICHIEDEI, DARIO, TREVISANI, ALBERTO (2014). Moving the suspended load of an overhead crane along a pre-specified path: A non-time based approach. ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, vol. 30, p. 256-264, ISSN: 0736-5845, doi: 10.1016/j.rcim.2013.10.004</i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 27 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
12	<p><i>G. Boschetti, R. Caracciolo, D. Richiedei, A. Trevisani (2014). A Non-Time Based Controller for Load Swing Damping and Path-Tracking in Robotic Cranes. JOURNAL OF INTELLIGENT &amp; ROBOTIC SYSTEMS, vol. 76, p. 201-217, ISSN:0921-0296, doi: 10.1007/s10846-014-0036-7</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 16 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
13	<p><i>G. Boschetti, R. Rosa, A. Trevisani (2013). Optimal robot positioning using task-dependent and direction-selective performance indexes: General definitions and application to a parallel robot. ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, vol. 29 (2), p. 431-443, ISSN: 0736-5845, doi: 10.1016/j.rcim.2012.09.013</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 24 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
14	<p><i>Giovanni Boschetti, Roberto Caracciolo, Dario Richiedei, Alberto Trevisani (2013). Model-based dynamic compensation of load cell response in weighing machines affected by environmental vibrations. MECHANICAL SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING, vol. 34, p. 116-130, ISSN: 0888-3270, doi: 10.1016/j.ymssp.2012.07.010</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 34 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>

15	<p><i>BOSCHETTI, GIOVANNI, RICHIEDEI, DARIO, TREVISANI, ALBERTO (2012). DELAYED REFERENCE CONTROL APPLIED TO FLEXIBLE LINK MECHANISMS: A SCHEME FOR EFFECTIVE AND STABLE CONTROL. JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS, MEASUREMENT AND CONTROL, vol. 134 (1), p. 011003-1-011003-9, ISSN: 0022-0434, doi: 10.1115/1.4005039</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 13 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
16	<p><i>BOSCHETTI, GIOVANNI, RICHIEDEI, DARIO, TREVISANI, ALBERTO (2011). DELAYED REFERENCE CONTROL FOR MULTI-DEGREE-OF-FREEDOM ELASTIC SYSTEMS: THEORY AND EXPERIMENTATION. CONTROL ENGINEERING PRACTICE, vol. 19, p. 1044-1055, ISSN: 0967-0661, doi: 10.1016/j.conengprac.2011.05.006</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 27 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>

*Curriculum comprensivo di attività di ricerca, attività istituzionali, organizzative, gestionali, di servizio e di terza missione: ottimo*

Il candidato dichiara di essere o essere stato responsabile di un progetto di Ateneo presso UniPD e di 10 progetti di ricerca finanziati da aziende private, ed è titolare di fondi di Ateneo ex 60%. Il candidato dichiara inoltre la partecipazione a 3 progetti europei, 3 progetti PRIN, 1 progetto FSE, 1 progetto POR, 1 progetto FIRB, svariati progetti regionali e di Ateneo, e 10 progetti di ricerca finanziati da aziende private.

Il candidato è associate editor di 2 riviste internazionali, Topic Editor-in-Chief di 1 rivista internazionale, nonché Guest Editor di 6 *special issues* di riviste internazionali.

Il candidato dichiara 3 brevetti internazionali e 3 brevetti nazionali.

Il candidato dichiara 1 premio per articolo con elevato numero di citazioni, due Best Paper Awards e la selezione di tre articoli a conferenza per la pubblicazione su riviste internazionali.

Il candidato dichiara di aver partecipato come relatore a 6 congressi internazionali e 2 congressi nazionali.

Il candidato eguaglia o supera 3 valori soglia, con riferimento ai valori validi per i candidati commissari nel SC 09/A2.

Il candidato è Presidente di Consiglio di Corso di Studio e presenta altri 9 incarichi presso Consigli di Corsi di Studio, 6 presso dipartimenti, 3 presso la Scuola d'Ingegneria, 1 presso l'Ateneo. È responsabile di 10 convenzioni con aziende.

Il candidato è membro di Collegio Docenti di Dottorato per 15 anni, e membro o presidente di commissione d'esame finale di Dottorato per 5 volte. È responsabile dell'organizzazione della didattica di Scuola di Dottorato dal 2010.

È membro del comitato organizzatore di 7 convegni internazionali e del Comitato Scientifico di un convegno internazionale.

*Didattica, didattica integrativa e servizio agli studenti: eccellente*

Il candidato dichiara la responsabilità di insegnamenti universitari pertinenti con il SSD, prevalentemente nell'ambito della robotica industriale e di corsi di base di Meccanica Applicata alle Macchine, per un totale di oltre 240CFU, con continuità a partire dall'anno 2006.

Il candidato ha svolto un'eccellente attività didattico-integrativa e di servizio agli studenti, pertinente con il SSD, con continuità a partire dall'anno 2001.

Il candidato dichiara corsi universitari senza responsabilità didattica per ulteriori 7CFU e 2 corsi in Scuole di Dottorato; tutti i corsi e l'attività sono pertinenti con il SSD. Il Candidato ha svolto attività di formazione extra-universitaria presso fondazioni o enti per più di 460 ore. Ha svolto 1 lezione su invito presso Ateneo estero.

Il candidato dichiara la supervisione di 120 tesi laurea triennale o magistrale, 4 tesi di dottorato, 1 assegnista e 12 tirocini formativi universitari. Dichiara anche la co-supervisione di 6 Dottorandi e 1 Assegnista.

Il candidato dichiara di essere stato premiato più volte come miglior docente del Corso di Studi sulla base delle valutazioni degli studenti. Le valutazioni riportate sono eccellenti.

Accertamento dell'adeguata conoscenza della lingua inglese e accertamento della qualificazione scientifica: il candidato viene valutato idoneo.

## **Candidato KARIMI Hamid Reza**

Motivato giudizio su:

*Pubblicazioni scientifiche: buono*

1	<p><i>Su H., Hu Yingbai., Karimi H. R., Knoll A., Ferrigno G., De Momi E. (2020). Improved recurrent neural network-based manipulator control with remote center of motion constraints: Experimental results. NEURAL NETWORKS, vol. 131, p. 291-299, ISSN: 0893-6080, doi: 10.1016/j.neunet.2020.07.033</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 39 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 6 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
2	<p><i>Johnsen, J.S., Karimi, H.R. &amp; Robbersmyr, K.G. The harp: a vehicle crash test apparatus for full-scale crash test experiments. Int J Adv Manuf Technol 63, 1073–1080 (2012). <a href="https://doi.org/10.1007/s00170-012-3960-3">https://doi.org/10.1007/s00170-012-3960-3</a></i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente buoni. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 2 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
3	<p><i>Siami, A., Karimi, H. R., Cigada, A., Zappa, E., Sabbioni, E. (2018). Parameter optimization of an inerter-based isolator for passive vibration control of Michelangelo's Rondanini Pietà. MECHANICAL SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING, vol. 98, p. 667-683, ISSN: 0888-3270, doi: 10.1016/j.ymssp.2017.05.030</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 33 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 5 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
4	<p><i>Palacios-Quinonero F., Rubio-Massegu J., Rossell J. M., Karimi H. R. (2019). Design of inerter-based multi-actuator systems for vibration control of adjacent structures. JOURNAL OF THE FRANKLIN INSTITUTE, vol. 356, p. 7785-7809, ISSN: 0016-0032, doi: 10.1016/j.jfranklin.2019.03.010</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono ampiamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 20 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
5	<p><i>Mehrsai, A., Karimi, H.-R., Thoben, K.-D., Scholz-Reiter, B. Application of learning pallets for real-time scheduling by the use of radial basis function network, Neurocomputing, Volume 101, 4 February 2013, Pages 82-93</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono scarsamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 17 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
6	<p><i>Karimi, Hamid Reza, Pawlus, Witold, Robbersmyr, Kjell G. (2012). Signal reconstruction, modeling and simulation of a vehicle full-scale crash test based on Morlet wavelets. NEUROCOMPUTING, vol. 93, p. 88-99, ISSN: 0925-2312, doi: 10.1016/j.neucom.2012.04.010</i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 35 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
7	<p><i>Yin Shen, Wang Guang, Karimi Hamid Reza (2014). Data-driven design of robust fault detection system for wind turbines. MECHATRONICS, vol. 24, p. 298-306, ISSN: 0957-4158, doi: 10.1016/j.mechatronics.2013.11.009</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente buoni. I contenuti sono sufficientemente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 285 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
8	<p><i>Zapateiro, Mauricio, Pozo, Francesc, Karimi, Hamid Reza, Luo, Ningsu (2012). Semiactive control methodologies for suspension control with magnetorheological dampers. IEEE/ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, vol. 17, p. 370-380, ISSN: 1083-4435, doi: 10.1109/TMECH.2011.2107331</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono discretamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 126 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
9	<p><i>Tang Yang, Xing Xing, Karimi Hamid Reza, Kocarev Ljupco, Kurths Jürgen (2016). Tracking Control of Networked Multi-Agent Systems under New Characterizations of Impulses and Its Applications in Robotic Systems. IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, vol. 63, p. 1299-1307, ISSN: 0278-0046, doi: 10.1109/TIE.2015.2453412</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono sufficientemente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 172 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 5 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>



10	<p><i>Li Hongyi, Jing Xingjian, Karimi Hamid Reza (2014). Output-feedback-based <math>H^\infty</math> control for vehicle suspension systems with control delay. IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, vol. 61, p. 436-446, ISSN: 0278-0046, doi: 10.1109/TIE.2013.2242418</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono discretamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 427 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
11	<p><i>Gao, Huijun, Zhan, Wei, Karimi, Hamid Reza, Yang, Xuebo, Yin, Shen (2013). Allocation of actuators and sensors for coupled-adjacent-building vibration attenuation. IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, vol. 60, p. 5792-5801, ISSN: 0278-0046, doi: 10.1109/TIE.2012.2233699</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 28 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 5 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
12	<p><i>Zhang Z., Zheng L., Chen Z., Kong L., Karimi H. R. (2020). Mutual-Collision-Avoidance Scheme Synthesized by Neural Networks for Dual Redundant Robot Manipulators Executing Cooperative Tasks. IEEE TRANSACTIONS ON NEURAL NETWORKS AND LEARNING SYSTEMS, vol. pp, p. 1-15, ISSN: 2162-237X, doi: 10.1109/TNNLS.2020.2980038</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono discretamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 3 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 5 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
13	<p><i>Karimi, H.R., Yazdanpanah, M.J., Patel, R.V. et al. Modeling and Control of Linear Two-time Scale Systems: Applied to Single-Link Flexible Manipulator. J Intell Robot Syst 45, 235–265 (2006). <a href="https://doi.org/10.1007/s10846-006-9036-6">https://doi.org/10.1007/s10846-006-9036-6</a></i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono discretamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 38 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
14	<p><i>Ding T. -F., Ge M. -F., Liu Z. -W., Wang Y. -W., Karimi H. R. (2020). Discrete-Communication-Based Bipartite Tracking of Networked Robotic Systems via Hierarchical Hybrid Control. IEEE TRANSACTIONS ON CIRCUITS AND SYSTEMS. I, REGULAR PAPERS, vol. 67, p. 1402-1412, ISSN: 1549-8328, doi: 10.1109/TCSI.2019.2961804</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono scarsamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 25 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 5 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
15	<p><i>Si Yulin, Karimi Hamid Reza, Gao Huijun (2014). Modelling and optimization of a passive structural control design for a spar-type floating wind turbine. ENGINEERING STRUCTURES, vol. 69, p. 168-182, ISSN: 0141-0296, doi: 10.1016/j.engstruct.2014.03.011</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 103 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
16	<p><i>Kandukuri, Surya Teja, Senanayaka, Jagath Sri Lal, Huynh, Van Khang, Karimi, Hamid Reza, Robbersmyr, Kjell G. (2017). Current signature based fault diagnosis of field-oriented and direct torque-controlled induction motor drives. PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS. PART I, JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, vol. 231, p. 849-866, ISSN: 0959-6518, doi: 10.1177/0959651817731259</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono scarsamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è buona e il lavoro risulta avere 9 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 5 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>

*Curriculum comprensivo di attività di ricerca, attività istituzionali, organizzative, gestionali, di servizio e di terza missione: molto buono*

Il candidato dichiara di essere stato *project leader* in 3 progetti bilaterali e di cooperazione/mobilità internazionale e 4 progetti nazionali, nonché la partecipazione a 7 progetti nazionali.

Visiting researcher/professor presso diverse istituzioni internazionali.

Attualmente Editor in Chief di 2 riviste internazionali, Editor, Associate Editor o Section Editor di svariate riviste internazionali, Guest Editor di svariate *special issues* di rivista internazionale. Ha svolto anche altri incarichi editoriali in qualità di Editor in Chief, Editor e Associate Editor in svariate riviste internazionali.

Il candidato dichiara svariati riconoscimenti, tra cui 1 *best paper award*, 2 *research awards* e due riconoscimenti per tesi di Dottorato.

Il candidato dichiara di essere stato *keynote speaker* in 11 conferenze internazionali, e di aver tenuto presentazioni su invito in 4 conferenze internazionali (*invited speaker, invited presentations*).

Il candidato eguaglia o supera 3 valori soglia, con riferimento ai valori validi per i candidati commissari nel SC 09/A2.

Il candidato dichiara incarichi istituzionali minori in ambito didattico.

Membro del Collegio Docenti di Dottorato dal 2010 al 2016, dichiara attività di sviluppo di corsi di Dottorato. Revisore di 16 tesi di dottorato.

Membro dei comitati organizzativi di svariate conferenze internazionali. Membro di 5 comitati tecnici internazionali, non tutti pertinenti con il SSD.

*Didattica, didattica integrativa e servizio agli studenti: discreto*

Il candidato dichiara 7 insegnamenti su tematiche di Robotica e Controllo dei Sistemi Meccanici, pertinenti con il SSD, con continuità a partire dall'anno 2016. Il candidato dichiara altresì di aver svolto didattica nell'ambito di insegnamenti di Controlli Automatici e di Matematica tra il 2001 e il 2016. Il numero di crediti o di ore erogate non è dichiarato, né è dichiarata la titolarità.

Il candidato ha svolto una discreta attività didattico-integrativa e di servizio agli studenti, talvolta solo parzialmente pertinente con il SSD, con continuità a partire dall'anno 1999.

Il candidato dichiara la supervisione o co-supervisione di oltre 30 tesi e progetti a livello di laurea triennale o magistrale, di 4 studenti in visita, di 18 dottorandi, 5 *research assistant* e 4 post-doc. Il candidato dichiara svariate lezioni all'estero e presentazioni su invito. Le tematiche affrontate sia nelle lezioni che nelle attività di supervisione sono talvolta scarsamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate.

Il candidato presenta un estratto delle valutazioni degli studenti, da cui si evince una valutazione discreta sulla didattica erogata.

Accertamento dell'adeguata conoscenza della lingua inglese e accertamento della qualificazione scientifica: il candidato viene valutato idoneo.

Accertamento dell'adeguata conoscenza della lingua italiana: il candidato viene valutato idoneo sulla base del curriculum.

## Candidato RICHIEDEI Dario

Motivato giudizio su:

*Pubblicazioni scientifiche: eccellente*

1	<p><i>Richiedei, D., Integrated selection of gearbox, gear ratio, and motor through scaling rules, (2018) Mechanics Based Design of Structures and Machines, 46 (6), pp. 712-729</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 3 citazioni in Scopus. Il lavoro è a nome singolo.</p>
2	<p><i>Boscariol, P., Richiedei, D., Robust point-to-point trajectory planning for nonlinear underactuated systems: Theory and experimental assessment, (2018) Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 50, pp. 256-265.</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 16 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 2 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
3	<p><i>Richiedei, D., Trevisani, A., Simultaneous active and passive control for eigenstructure assignment in lightly damped systems, (2017) Mechanical Systems and Signal Processing, 85, pp. 556-566.</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 16 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 2 autori e il candidato dichiara un contributo pari all'80%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
4	<p><i>Richiedei, D., Trevisani, A., Shaper-Based Filters for the compensation of the load cell response in dynamic mass measurement, (2018) Mechanical Systems and Signal Processing, 98, pp. 281-291.</i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 8 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 2 autori e il candidato dichiara un contributo pari all'80%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
5	<p><i>Caracciolo, R., Richiedei, D., Trevisani, A., Experimental validation of a model-based robust controller for multi-body mechanisms with flexible links, (2008) Multibody System Dynamics, 20 (2), pp. 129-145.</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente molto buoni. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 20 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 3 autori e il candidato dichiara un contributo pari al 55%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
6	<p><i>Belotti, R., Richiedei, D., Pole assignment in vibrating systems with time delay: An approach embedding an a-priori stability condition based on Linear Matrix Inequality, (2020) Mechanical Systems and Signal Processing, 137, art. no. 106396</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 6 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 2 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
7	<p><i>Richiedei, D., Trevisani, A., Analytical computation of the energy-efficient optimal planning in rest-to-rest motion of constant inertia systems, (2016) Mechatronics, 39, pp. 147-159.</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 27 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 2 autori e il candidato dichiara un contributo pari all'80%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
8	<p><i>Caracciolo, R., Richiedei, D., Trevisani, A., Design and experimental validation of piecewise-linear state observers for flexible link mechanisms, (2006) Meccanica, 41 (6), pp. 623-637.</i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 24 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 3 autori e il candidato dichiara un contributo pari all'50%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
9	<p><i>Richiedei, D., Tamellin, I., Trevisani, A., Simultaneous assignment of resonances and antiresonances in vibrating systems through inverse dynamic structural modification, (2020) Journal of Sound and Vibration, 485, art. no. 115552.</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 6 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 3 autori e il candidato dichiara un contributo pari all'40%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
10	<p><i>Palomba, I., Richiedei, D., Trevisani, A., Kinematic state estimation for rigid-link multibody systems by means of nonlinear constraint equations, (2017) Multibody System Dynamics, 40 (1).</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 12 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
11	<p><i>Giovanni Boschetti, Roberto Caracciolo, Dario Richiedei, Alberto Trevisani (2013). Model-based dynamic compensation of load cell response in weighing machines affected by environmental vibrations. MECHANICAL SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING, vol. 34, p. 116-130, ISSN: 0888-3270, doi: 10.1016/j.ymssp.2012.07.010</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 34 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 4 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>

12	<p><i>Ouyang, H., Richiedei, D., Trevisani, A., Zanardo, G., Eigenstructure assignment in undamped vibrating systems: A convex-constrained modification method based on receptances, (2012) Mechanical Systems and Signal Processing, 27 (1), pp. 397-409</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 35 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 4 autori e il candidato dichiara un contributo pari all'35%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
13	<p><i>Belotti, R., Richiedei, D., Trevisani, A., Multi-domain optimization of the eigenstructure of controlled underactuated vibrating systems, (2021) Structural and Multidisciplinary Optimization, 63 (1), pp. 499-514.</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente ottimi. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 2 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 3 autori e il candidato dichiara un contributo pari all'50%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
14	<p><i>Richiedei, D., Tamellin, I., Trevisani, A., A homotopy transformation method for interval-based model updating of uncertain vibrating systems. (2021) Mechanism and Machine Theory, 160, art. no. 104288.</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 0 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 3 autori e il candidato dichiara un contributo pari al 45%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
15	<p><i>BOSCHETTI, GIOVANNI, RICHIEDEI, DARIO, TREVISANI, ALBERTO (2011). DELAYED REFERENCE CONTROL FOR MULTI-DEGREE-OF-FREEDOM ELASTIC SYSTEMS: THEORY AND EXPERIMENTATION. CONTROL ENGINEERING PRACTICE, vol. 19, p. 1044-1055, ISSN: 0967-0661, doi: 10.1016/j.conengprac.2011.05.006</i></p>

	<p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è ottima e il lavoro risulta avere 27 citazioni in Scopus. L'apporto del candidato risulta paritetico tra i 3 autori. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>
16	<p><i>Caracciolo, R., Richiedei, D., Trevisani, A., Zanardo, G., Designing vibratory linear feeders through an inverse dynamic structural modification approach, (2015) International Journal of Advanced Manufacturing Technology, 80 (9-12), pp. 1587-1599</i></p> <p>La pubblicazione presenta un carattere di originalità, innovatività, rigore metodologico ed una rilevanza ritenuti complessivamente eccellenti. I contenuti sono pienamente congruenti con le tematiche proprie del settore scientifico-disciplinare o con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente collegate. La rilevanza scientifica della collocazione editoriale è eccellente e il lavoro risulta avere 10 citazioni in Scopus. Il lavoro presenta 4 autori e il candidato dichiara un contributo pari al 40%. Il lavoro è coerente con il resto dell'attività scientifica del candidato.</p>

*Curriculum comprensivo di attività di ricerca, attività istituzionali, organizzative, gestionali, di servizio e di terza missione: molto buono*

Il candidato dichiara di essere o essere stato responsabile di 1 progetto di Ateneo presso UniPD, 1 progetto per Assegno di Ricerca, 8 progetti di ricerca finanziati da aziende private; è titolare di fondi di Ateneo ex 60%. Il Candidato dichiara la partecipazione a 1 progetto europeo, 4 progetti regionali, 3 progetti di Ateneo, e 8 progetti di ricerca finanziati da aziende private.

È membro dell'Editorial Board di 3 riviste internazionali ed è Topic Editor-in-Chief di 5 riviste internazionali. È Guest Editor di 2 *special issues* di rivista internazionale.

Il candidato dichiara due Best Paper Awards e la selezione di otto articoli a conferenza per la pubblicazione su rivista internazionale.

Il candidato ha partecipato a 20 congressi internazionali in qualità di relatore.

Il candidato eguaglia o supera 3 valori soglia, con riferimento ai valori validi per i candidati commissari nel SC 09/A2.

Il candidato è stato membro aggregato di commissione di Esame di Stato 4 volte; membro di 2 commissioni didattiche di Corsi di Studio. Responsabile di 10 convenzioni con aziende.

Membro del Collegio dei Docenti di Dottorato continuativamente dal 2010 ad oggi; membro della commissione di ammissione al Dottorato 2 volte; membro della commissione di esame finale del Dottorato 1 volta. Revisore di 3 tesi di Dottorato.

Membro del comitato scientifico di 2 Summer School internazionali e di un congresso internazionale. Membro del Program Committee di un congresso internazionale.

*Didattica, didattica integrativa e servizio agli studenti: ottimo*

Il candidato dichiara la responsabilità di insegnamenti universitari pertinenti con il SSD, prevalentemente nell'ambito della simulazione e controllo di sistemi meccanici multi-corpo



e di corsi di base di Meccanica Applicata alle Macchine, per un totale di oltre 200CFU, con continuità a partire dall'anno 2008.

Il candidato ha svolto un'ottima attività didattico-integrativa e di servizio agli studenti, pertinente con il SSD, con continuità a partire dall'anno 2004.

Il candidato dichiara corsi universitari senza responsabilità didattica per ulteriori 18CFU, 4 corsi (40 ore) in Scuole di Dottorato; tutti i corsi e l'attività sono pertinenti con il SSD. Il Candidato ha svolto attività di formazione extra-universitaria presso fondazioni o enti per più di 460 ore. Ha svolto 4 lezioni su invito: 2 a summer school, 1 in un workshop internazionale, 1 presso un Ateneo nazionale.

Il candidato dichiara la supervisione di 75 tesi di laurea o laurea magistrale, la co-supervisione di 15 tesi di laurea, la supervisione di 12 tirocini formativi universitari, 3 dottorandi, 1 assegnista.

Il candidato presenta un estratto delle valutazioni degli studenti, da cui si evince una valutazione ottima sulla didattica erogata.

Accertamento dell'adeguata conoscenza della lingua inglese e accertamento della qualificazione scientifica: il candidato viene valutato idoneo.

DATA 15/07/2021

LA COMMISSIONE

Prof. Giulio Rosati, professore di prima fascia presso l'Università degli Studi di Padova

(FIRMA) \_\_*Firmato digitalmente ai sensi del D.Lgs. n. 82/2005*\_\_\_\_\_

Prof. Marco Carricato, professore di prima fascia presso l'Università di Bologna

(FIRMA) \_\_*Firmato digitalmente ai sensi del D.Lgs. n. 82/2005*\_\_\_\_\_

Prof. Renato Vidoni, professore di prima fascia presso la Libera Università di Bolzano

(FIRMA) \_\_*Firmato digitalmente ai sensi del D.Lgs. n. 82/2005*\_\_\_\_\_