



Procedura selettiva riservata, ai sensi dell'art. 14, comma 6-septiesdecies del D.L. n. 36 del 30/4/2022,
per la copertura di 1 posto di ricercatore/rice,
ai sensi dell'art. 24 della Legge 240/2010 modificato dalla Legge 79/2022,
emanata con Decreto Rettorale n. 118 del 5 febbraio 2024

Dipartimento di Ingegneria Elettrica e dell'Informazione "Maurizio Scarano"
Settore concorsuale: 09/G1 — Settore Scientifico Disciplinare: ING-INF/04

VERBALE N° 3 - DISCUSSIONE PUBBLICA - ADEMPIMENTI FINALI

Il giorno 5 aprile 2024 alle ore 14:30, presso la Sala Consiglio al secondo piano dell'edificio di Ingegneria in via Gaetano Di Biasio n. 43, Cassino (FR), si è riunita la Commissione giudicatrice della procedura di selezione in epigrafe, nominata con Decreto Rettorale n. 304 del 25 marzo 2024 e composta da:

- Prof. Stefano CHIAVERINI, professore di I fascia nel Settore Concorsuale 09/G1, Settore Scientifico Disciplinare ING-INF/04, presso l'Università degli Studi di Cassino e del Lazio Meridionale
- Prof. Luigi VILLANI, professore di I fascia nel Settore Concorsuale 09/G1, Settore Scientifico Disciplinare ING-INF/04, presso l'Università degli Studi di Napoli Federico II
- Prof. Federica PASCUCCI, professore di II fascia nel Settore Concorsuale 09/G1, Settore Scientifico Disciplinare ING-INF/04, presso l'Università degli Studi di Roma Tre

i quali sono tutti presenti.

La Commissione, secondo quanto disposto dall'art. 5 del bando, deve procedere, secondo le modalità ed i criteri fissati nella prima riunione, alla discussione pubblica sui titoli e sulla produzione scientifica.

Quindi, informati i presenti che la prova è pubblica, invita i candidati, previa identificazione (Allegato 1) a procedere al sorteggio dell'ordine di espletamento della discussione. Risulta sorteggiato quale primo esaminando il Dott. Paolo Augusto Di Lillo.

Il Presidente invita pertanto il candidato Paolo Augusto Di Lillo a procedere alla discussione sui titoli e sulla produzione scientifica.

Al termine della prova del candidato Paolo Augusto Di Lillo, il Presidente invita quindi il candidato Francesco Smarra a procedere alla discussione sui titoli e sulla produzione scientifica.

Al termine della prova del candidato Francesco Smarra, alle ore 15:30, fatti allontanare i candidati ed il pubblico presente, la Commissione procede all'attribuzione dei seguenti punteggi ai titoli ed alle pubblicazioni dei candidati:



Paolo Augusto Di Lillo — titoli

Titolo	Punti (max 10)
a) Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	10,0
b) Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	10,0
c) Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	7,0
f) Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	10,0
g) Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	5,0
h) Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	10,0
i) Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	8,5
Totale punteggio titoli (max 70 punti)	60,5
Scalatura a max 18 punti	15,6

Paolo Augusto Di Lillo — pubblicazioni

Articolo	Punti (max 10)
1. <i>A Control Architecture for Safe Trajectory Generation in Human-Robot Collaborative Settings</i> , J. Palmieri, P. Di Lillo, M. Lippi, S. Chiaverini, A. Marino — in IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, DOI: 10.1109/TASE.2024.3350976, 2024.	9,3



2. <i>On data-driven identification: Is automatically discovering equations of motion from data a Chimera?</i> , G. Antonelli, S. Chiaverini, P. Di Lillo — in <i>Nonlinear Dynamics</i> , 111(7)6487–6498, 2023.	8,9
3. <i>Objects relocation in clutter with robot manipulators via tree-based q-learning algorithm: Analysis and experiments</i> , G. Golluccio, P. Di Lillo, D. Di Vito, A. Marino, G. Antonelli — in <i>Journal of Intelligent and Robotic Systems</i> , 106(2)44:1–20, 2022.	8,9
4. <i>Merging global and local planners: real-time replanning algorithm of redundant robots within a task-priority framework</i> , P. Di Lillo, D. Di Vito, G. Antonelli — in <i>IEEE Transactions on Automation Science and Engineering</i> , 20(2)1180–1193, 2022.	9,3
5. <i>Effects of dynamic model errors in task-priority operational space control</i> , P. Di Lillo, G. Antonelli, C. Natale — in <i>Robotica</i> , 39(9)1642–1653, 2021.	8,9
6. <i>A framework for set-based kinematic control of multi-robot systems</i> , P. Di Lillo, F. Pierri, G. Antonelli, F. Caccavale, A. Ollero — in <i>Control Engineering Practice</i> , 106:104669, 2021.	9,3
7. <i>A dual-arm mobile robot system performing assistive tasks operated via p300-based brain computer interface</i> , G. Gillini, P. Di Lillo, F. Arrichiello, D. Di Vito, A. Marino, G. Antonelli, S. Chiaverini — in <i>Industrial Robot: the international journal of robotics research and application</i> , 49(1)11–20, 2022.	8,5



8. <i>BCI-controlled assistive manipulator: developed architecture and experimental results</i> , P. Di Lillo, F. Arrichiello, D. Di Vito, G. Antonelli — in IEEE Transactions on Cognitive and Developmental Systems, 13(1)91–104, 2021.	8,1
9. <i>Underwater intervention with remote supervision via satellite communication: Developed control architecture and experimental results within the dexrov project</i> , P. Di Lillo, E. Simetti, F. Wanderlingh, G. Casalino, G. Antonelli — in IEEE Transactions on Control Systems Technology, 29(1)108–123, 2020.	9,3
10. <i>Dexterous underwater manipulation from onshore locations: Streamlining efficiencies for remotely operated underwater vehicles</i> , A. Birk, T. Doernbach, C. Mueller, T. Luczynski, A.G. Chavez, D. Koehntopp, A. Kupcsik, S. Calinon, A.K. Tanwani, G. Antonelli, P. Di 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, P. Letier — in IEEE Robotics and Automation Magazine, 25(4)24–33, 2018.	8,6
11. <i>Advanced ROV autonomy for efficient remote control in the DexROV project</i> , P. Di Lillo, E. Simetti, D. De Palma, E. Cataldi, G. Indiveri, G. Antonelli G. Casalino — in Marine Technology Society Journal, 50(4)67–80, 2018.	7,5



12. <i>Assistive robot operated via P300-based brain computer interface</i> , F. Arrichiello, P. Di Lillo, D. Di Vito, G. Antonelli, S. Chiaverini — in Proceedings 2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation, 6032–6037, 2017.	8,9
Totale punteggio pubblicazioni (max 120 punti)	105,5
Scalatura a max 42 punti	36,9

Produzione scientifica complessiva (max 5 punti)	5,0
---	------------

Francesco Smarra — titoli

Titolo	Punti (max 10)
a) Dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	8,5
b) Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	6,0
c) Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	8,5
f) Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	8,5
g) Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	6,0
h) Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	7,0



i) Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	8,5
Totale punteggio titoli (max 70 punti)	53,0
Scalatura a max 18 punti	13,6

Francesco Smarra — pubblicazioni

Articolo	Punti (max 10)
1. <i>Learning methods for structural damage detection via entropy-based sensors selection</i> , F. Smarra, J. Tjen, A. D’Innocenzo — in <i>International Journal of Robust and Nonlinear Control</i> , 32(10)5811–6215, 2022.	8,9
2. <i>Stability analysis of switched ARX models and application to learning with guarantees</i> , V. De Iuliis, F. Smarra, C. Manes, A. D’Innocenzo — in <i>Nonlinear Analysis: Hybrid Systems</i> , 46:101250, 2022. / Invited paper	8,9
3. <i>Modeling and Control of Priority Queueing in Software Defined Networks via Machine Learning</i> , E. Reticcioli, G.D. Di Girolamo, F. Smarra, A. Torzi, F. Graziosi, A. D’Innocenzo — in <i>IEEE Access</i> , 10:91481–91496, 2022.	8,5
4. <i>Learning Models for Seismic-Induced Vibrations Optimal Control in Structures via Random Forests</i> , F. Smarra, G.D. Di Girolamo, V. Gattulli, F. Graziosi, A. D’Innocenzo — in <i>Journal of Optimization Theory and Applications</i> , 187(3)855–874, 2020. / Invited paper	8,9



5. <i>Data-driven switching modeling for MPC using Regression Trees and Random Forests</i> , F. Smarra, G.D. Di Girolamo, V. De Iuliis, A. Jain, R. Mangharam, A. D’Innocenzo — in <i>Nonlinear Analysis: Hybrid Systems</i> , vol. 36:100882, 2020. / Invited paper	8,5
6. <i>Data-driven optimal predictive control of seismic induced vibrations in frame structures</i> , G.D. Di Girolamo, F. Smarra, V. Gattulli, F. Potenza, F. Graziosi, A. D’Innocenzo — in <i>Structural Control and Health Monitoring</i> , 27(4)e2514, 2020.	8,1
7. <i>State of the art of cyber-physical systems security: An automatic control perspective</i> , Y. Zacchia Lun, A. D’Innocenzo, F. Smarra, I. Malavolta, M.D. Di Benedetto — in <i>Journal of Systems and Software</i> , 149:174–216, 2018.	8,5
8. <i>Data-Driven Model Predictive Control using Random Forests for Building Energy Optimization and Climate Control</i> , F. Smarra, A. Jain, T. de Rubeis, D. Ambrosini, A. D’Innocenzo, R. Mangharam — in <i>Applied Energy</i> , 226:1252–1272, 2018. / Invited paper	8,1
9. <i>Data-driven model predictive control with regression trees—An application to building energy management</i> , A. Jain, F. Smarra, M. Behl, R. Mangharam — in <i>ACM Transactions on Cyber-Physical Systems</i> , 2(1)1–21, 2018. / Invited paper	8,9
10. <i>Efficient routing redundancy design over lossy networks</i> , F. Smarra, M.D. Di Benedetto, A. D’Innocenzo — in <i>International Journal of Robust and Nonlinear Control</i> , 28(6)2574–2597, 2018.	8,9



11. <i>Resilient Stabilization of Multi-Hop Control Networks subject to malicious attacks</i> , A. D’Innocenzo, F. Smarra, M.D. Di Benedetto — in <i>Automatica</i> , 71:1–9, 2016.	8,9
12. <i>DR-Advisor: A data-driven demand response recommender system</i> , M. Behl, F. Smarra, R. Mangharam — in <i>Applied Energy</i> , 170:30–46, 2016.	8,5
Totale punteggio pubblicazioni (max 120 punti)	103,6
Scalatura a max 42 punti	36,3

Produzione scientifica complessiva (max 5 punti)	4,3
---	------------

La Commissione esprime quindi la seguente valutazione complessiva dei candidati:

Paolo Augusto Di Lillo

Titoli	Pubblicazioni presentate	Produzione scientifica complessiva	Discussione	TOTALE
(max 18)	(max 42)	(max 5)	(max 35)	
15,6	36,9	5,0	32,0	89,5

Francesco Smarra

Titoli	Pubblicazioni presentate	Produzione scientifica complessiva	Discussione	TOTALE
(max 18)	(max 42)	(max 5)	(max 35)	
13,6	36,3	4,3	30,0	84,2



A conclusione dei lavori, sulla base dei punteggi complessivi attribuiti ai candidati, la Commissione, con deliberazione assunta all'unanimità dei componenti, indica come vincitore della procedura di selezione il dott. **Paolo Augusto Di Lillo**, ritenendolo pienamente idoneo allo svolgimento delle funzioni richieste dal bando.

La Commissione procede, infine, alla stesura della relazione finale che, approvata e sottoscritta da tutti i componenti, viene allegata al presente verbale come parte integrante. La Commissione toglie la seduta alle ore 17:30, dando mandato al Presidente di trasmettere all'Ufficio Reclutamento del Personale Docente dell'Ateneo i verbali dei lavori con gli allegati.

Del che è verbale, letto approvato e sottoscritto.

Prof. Stefano CHIAVERINI, Presidente

Prof. Luigi VILLANI, Componente

Prof. Federica PASCUCCI, Segretario