



Concorso pubblico per l'ammissione ai corsi di dottorato di ricerca dell'Università degli Studi di Cassino e del Lazio Meridionale

indetto con D.R. n. 572 del 24 luglio 2026

Corso di dottorato in "Metodi, modelli e tecnologie per l'ingegneria" - XLII ciclo, a.a. 2026/2027

Graduatorie di merito, divise per curriculum

approvate con D.R. n. 750 del 12.10.2026

✓ curriculum C1 **Ingegneria civile e ambientale**

POS	ID	COGNOME	NOME	PUNTEGGIO SU 120	ESITO	VINCITORE
1.	22216453.7	D'ANNIBALE	Sara	109	Idonea con borsa finanziata da Ateneo e da INGV Istituto Nazionale di Geofisica e Vulcanologia sulla tematica: "Cartografia di faglie attive e capaci della Regione Lazio per analisi di pericolosità da fagliazione superficiale alla scala regionale"	Sì
2.	22235966.13	VOLANTE	Federico	101	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo & Gori S.p.A. sulla tematica "Modelli avanzati di gestione delle infrastrutture del Servizio Idrico Integrato"	Sì
3.	22256848.5	/	/	86	Idoneo/a	NO

✓ Curriculum C2 **Ingegneria dell'informazione**

POS	ID	COGNOME	NOME	PUNTEGGIO SU 120	ESITO	VINCITORE
1.	22258377.12	LAGANÀ	Lorenzo	99	Idoneo con borsa finanziata da Drass Galeazzi Srl & Fondi Prof. Antonelli sulla tematica: "Controllo automatico applicato alla robotica marina"	Sì
2.	22255550.2	SAEED	Amer Abuobidah Abualhassan	96	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo & Kineton Srl sulla tematica "Metodologie e framework adattivi per la cybersecurity dei sistemi embedded safety-critical: Runtime Threat Detection and Response, Cyber-Physical Resilience e Secure Lifecycle Management"	Sì Con riserva ai sensi dell'art. 9 del Bando



POS	ID	COGNOME	NOME	PUNTEGGIO SU 120	ESITO	VINCITORE
3.	22251302.7	CARUSO	Marco	95	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo & EveryBotics SRL sulla tematica " <i>Progettazione e sviluppo di strategie di controllo basate su tecniche di learning per sistemi veicolo-manipolatore autonomi operanti in ambiente marino</i> "	Sì
4.	22251298.5	SILVI	Federico	95	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo & Fondi prof. Marino sulla tematica " <i>Metodologie di controllo per robot in ambienti non strutturati e condivisi con l'uomo</i> "	Sì

✓ Curriculum C3 **Ingegneria elettrica**

POS	ID	COGNOME	NOME	PUNTEGGIO SU 120	ESITO	VINCITORE
1.	22246109.8	CARLINO	Alessia	98	Idonea con borsa finanziata da Ateneo & Fondi proff. Varilone - Verde sulla tematica " <i>Modelli di ottimizzazione avanzati per la pianificazione e la gestione della qualità del servizio nei sistemi elettrici anche in condizioni non ideali</i> "	Sì
2.	22246520.7	DI PASQUALE	Daniele	98	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo e Repl Italia S.r.l. sulla tematica " <i>Le sfide tecniche ed economiche della transizione alle smart grid per la gestione di una crescente penetrazione delle fonti energetiche rinnovabili</i> "	Sì



✓ Curriculum C4 **Ingegneria meccanica e gestionale**

POS	ID	COGNOME	NOME	PUNTEGGIO SU 120	ESITO	VINCITORE
1.	22242853.10	MOFFA	Giuseppe	112	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo & Tecnologie Avanzate Srl sulla tematica <i>"Sviluppo di metodologie innovative per la progettazione del processo di formatura di laminati in materiale composito green per applicazioni industriali"</i>	SÌ
2.	22247400.5	PARRILLO	Raffaele	100	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo & ENEA sulla tematica <i>"Modelli e strumenti digitali innovativi per la progettazione, la gestione e l'analisi delle prestazioni energetiche negli edifici intelligenti"</i>	SÌ
3.	22254633.5	RIZZI	Matteo Agostino	98	Idoneo con borsa finanziata da Ateneo & Fondi prof. Race sulla tematica <i>"Analisi delle competenze necessarie ad abilitare la transizione verde e delle strategie necessarie al loro sviluppo"</i>	SÌ
4.	22200458.11	CAPORUSSO	Asia	94	Idonea con borsa finanziata da CIEM Spa & Fondi Prof.ssa Polini sulla tematica: <i>"Smart manufacturing: metodi data-drive per l'ottimizzazione dei processi"</i>	SÌ
5.	22251024.0	/	/	92	Idoneo/a	NO

I vincitori, a pena di decadenza, devono iscriversi al corso **ENTRO IL 19 OTTOBRE 2026** attraverso la pagina personale Gomp, sezione **Immatricolazioni e Test di Ingresso > Dottorati > Immatricolazione**