UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

VERBALE n.1
(Riunione preliminare telematica)

Il giorno 28 settembre 2016, alle ore 14:30 si riuniscono i componenti della Commissione della procedura comparativa in epigrafe, nominata con **D.R. n. 2923/2016 del 27/09/2016,** avvalendosi di strumenti telematici di lavoro collegiale, ciascuno presso la rispettiva sede,

Partecipano:

- Prof. Maria Domenica DI BENEDETTO (Professore Ordinario)
- Prof. Alessandro DE LUCA (Professore Ordinario)
- Prof. Bruno SICILIANO (Professore Ordinario)

I componenti della Commissione procedono alla nomina del **Presidente,** nella persona del Prof. Bruno SICILIANO e del **Segretario,** nella persona del Prof. Alessandro DE LUCA.

La Commissione procede alla lettura del bando emanato con **D.R. n. 2016/2341 del 13/07/2016**.

La Commissione dovrà concludere i propri lavori entro due mesi decorrenti dalla data del decreto di nomina del Rettore, pertanto, il termine di conclusione del procedimento concorsuale è fissato per il giorno 26/11/2016.

La Commissione è chiamata ad individuare unicamente il candidato maggiormente qualificato nel settore concorsuale.

Il Presidente ricorda, e la Commissione ne prende atto, che il bando prevede che i **soli candidati** che non sono ricercatori universitari a tempo indeterminato e determinato o professori universitari dovranno svolgere la prova didattica nel settore scientifico disciplinare scelto dai medesimi in fase di presentazione della domanda, ricompreso nel settore concorsuale della presente procedura, il cui giudizio concorrerà alla formulazione della valutazione complessiva.

Il Presidente ricorda, altresì, che il bando prevede che tutti i candidati dovranno svolgere un seminario pubblico secondo le seguenti modalità: **il candidato dovrà svolgere un seminario pubblico di massimo 30 minuti, nel corso del quale illustrerà le proprie attività di ricerca, inquadrando la produzione scientifica.** Tale seminario concorrerà alla formulazione della valutazione complessiva.

La Commissione predetermina i criteri di valutazione nel rispetto di quanto previsto dagli artt. 10, 11, 12 e 14 e tenuto conto delle specifiche indicate dal Dipartimento richiedente, di cui alla scheda n. 8 cod. procedura 2_PO_2016_18C1_08, che si riportano nell'**allegato n. 1**, parte integrante del presente verbale.

Il Presidente invia agli altri componenti il verbale fin qui redatto con l'allegato dei criteri, a mezzo posta elettronica, i quali dopo averne preso visione, rendono apposita dichiarazione di approvazione in merito ai contenuti dello stesso **(allegati n.ri 2 e 3)**.

Il Presidente, ricevute a mezzo posta elettronica le predette dichiarazioni di approvazione del verbale fin qui redatto da parte di ciascuno degli altri componenti della Commissione, comunica

Verb. n 1

senza indugio i suddetti criteri, debitamente firmati (**allegato n. 1**), al responsabile del procedimento, all'indirizzo e-mail: luisa.desimone@unina.it (e per conoscenza all'indirizzo e-mail: antonella.sannino@unina.it; gabriele.branno@unina.it), il quale ne assicura la pubblicità sul sito internet istituzionale di Ateneo.

Il Presidente prende atto che il numero dei **candidati è pari a n. 1**, giusta nota del responsabile del procedimento e procede all'apertura della busta sigillata contenente l'elenco nominativo dei candidati (**allegato n. 4**), e del piego contenente i singoli plichi dei candidati che in questa fase restano sigillati.

Il Presidente trasmette a mezzo mail agli altri Commissari l'elenco dei partecipanti, i quali dopo averne preso visione, dichiarano, ai sensi degli artt. 51 e 52 c.p.c., di non avere relazioni di coniugio, di parentela ed affinità entro il 4° grado incluso, con i candidati sopra citati e con gli altri membri della Commissione **(allegati n.ri 5 e 6)**.

Il Presidente della Commissione rende analoga dichiarazione in ordine all'assenza di cause di incompatibilità. **(allegato n. 7).**

Il Presidente **allega** tutte le suindicate dichiarazioni al presente verbale.

Come si evince dalla citata nota del responsabile del procedimento, il numero dei plichi pervenuti all'Amministrazione è pari a n. 1 e corrisponde al numero delle domande presentate.

Dal suddetto elenco emerge, inoltre, che non ci sono candidati che dovranno svolgere la prova didattica in quanto l'unico candidato ha dichiarato di essere professore universitario.

Il Presidente ricorda ai Commissari **di aver comunicato al responsabile del procedimento**, all'indirizzo e-mail: luisa.desimone@unina.it (e per conoscenza all'indirizzo e-mail: antonella.sannino@unina.it; gabriele.branno@unina.it) il giorno, luogo esatto con indirizzo, e l'ora di convocazione dei candidati per il seminario pubblico.

La Riunione è sciolta alle ore 15:30 ed è riconvocata per il giorno 03/10/2016 alle ore 12:30 presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione.

Letto, approvato e sottoscritto.

Il Presidente della Commissione

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

ALLEGATO N. 1 AL VERBALE N. 1 DEL 29 settembre 2016

(Criteri di valutazione)

I criteri di seguito indicati sono stabiliti nel rispetto di quanto previsto dal bando di selezione agli artt. 10, 11, 12, e 14, nonché degli elementi di valutazione indicati dal Dipartimento richiedente, di cui alla scheda n. **8**, riportata in allegato al bando di selezione.

1) Ai fini della **valutazione dell'attività didattica, di didattica integrativa e di servizio agli studenti** saranno considerati: il volume, l'intensità, la continuità e la congruenza degli insegnamenti. Saranno considerati in particolare: le attività di relatore di tesi di laurea e di laurea magistrale, il tutoraggio di dottorandi di ricerca, i seminari, le esercitazioni e il tutoraggio degli studenti di corsi di laurea e di laurea magistrale. La prova didattica concorrerà alla formulazione del giudizio complessivo sull'attività didattica.

2) Ai fini della **valutazione dell'attività di ricerca scientifica** la Commissione terrà conto dei seguenti aspetti:
a) autonomia scientifica dei candidati;
b) capacità di attrarre finanziamenti competitivi in qualità di responsabile di progetto;
c) organizzazione, direzione e coordinamento di centri o gruppi di ricerca nazionali e internazionali o partecipazione agli stessi e altre attività quali la direzione o la partecipazione a comitati editoriali di riviste scientifiche;
d) conseguimento della titolarità di brevetti nei settori in cui è rilevante;
e) conseguimento di premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca;
f) partecipazione in qualità di relatore a congressi e convegni di interesse internazionale.

2.1 Ai fini della valutazione delle pubblicazioni presentate dai candidati sono considerate le pubblicazioni o i testi accettati per la pubblicazione secondo le norme vigenti nonché i saggi inseriti in opere collettanee e di articoli editi su riviste in formato cartaceo o digitale con l'esclusione di note interne o rapporti dipartimentali. Saranno oggetto di analitica valutazione le pubblicazioni nel limite massimo numerico indicato nella scheda allegata al bando, pari a 20.
La valutazione analitica delle pubblicazioni scientifiche è svolta sulla base dei seguenti criteri:
a) originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza di ciascuna pubblicazione;
b) congruenza di ciascuna pubblicazione con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate;
c) rilevanza scientifica della collocazione editoriale di ciascuna pubblicazione e sua diffusione all'interno della comunità scientifica;
d) determinazione analitica, anche sulla base di criteri riconosciuti nella comunità scientifica internazionale di riferimento, dell'apporto individuale del candidato nel caso di partecipazione del medesimo a lavori in collaborazione;
e) indicatori bibliometrici riconosciuti in ambito scientifico internazionale, quali ad esempio: **1)** numero totale e medio di citazioni; **2)** H-index; **3)** numero totale di articoli su rivista internazionale.
Ai fini di enucleare l'apporto individuale del candidato nei lavori in collaborazione, la Commissione terrà conto anche delle competenze specifiche del candidato e dei coautori, desumibili sia dalla produzione scientifica che in base alle istituzioni di appartenenza.

2.2 La Commissione valuterà, altresì, la consistenza complessiva della produzione scientifica, l'intensità e la continuità temporale della stessa, e si potrà avvalere anche di indicatori bibliografici analoghi a quelli utilizzati per le pubblicazioni oggetto di valutazione analitica.

2.3 Per la valutazione del seminario di presentazione delle attività di ricerca saranno considerati: a) la capacità di motivare e giustificare le scelte e i contenuti delle ricerche svolte in relazione allo stato di avanzamento delle conoscenze; b) la padronanza degli argomenti trattati.

3) Ai fini della **valutazione delle attività gestionali, organizzative e di servizio** saranno considerati il volume e la continuità delle attività svolte con particolare riferimento agli incarichi di gestione e agli impegni assunti in organi collegiali, commissioni e consulte dipartimentali, di Ateneo, dei Ministeri.

Nel valutare le suddette attività la Commissione si attiene ai pesi indicati nella scheda allegata al bando che di seguito si riportano:
a) per l'attività di didattica, di didattica integrativa, di servizio agli studenti (40%)
b) per l'attività di ricerca scientifica: (50%);
c) per le attività gestionali, organizzative e di servizio: (10%).

Letto, approvato e sottoscritto.

La Commissione

- Prof. Bruno SICILIANO _____ Presidente
- Prof. Maria Domenica DI BENEDETTO _____ Componente
- Prof. Alessandro DE LUCA _____ Segretario

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

La sottoscritta prof. Maria Domenica DI BENEDETTO, componente della commissione di valutazione preposta all'espletamente del procedimento di chimata in epigrafe,

DICHIARA

di approvare, senza riserve, i contenuti del verbale n. 1 e del relativo allegato riportante i criteri di valutazione dei candidati della procedura comparativa in epigrafe indicata, ricevuti a mezzo posta elettronica da parte del Presidente e che saranno trasmessi tempestivamente dal medesimo al Responsabile del Procedimento per i provvedimenti di competenza.
La presente dichiarazione è allegata al verbale n. 1.

In fede

L'Aquila, 28 settembre 2016

MDR Benedetto

Firma per esteso

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

Il sottoscritto prof. Alessandro DE LUCA, componente della commissione di valutazione preposta all'espletamente del procedimento di chimata in epigrafe;

DICHIARA

di approvare, senza riserve, i contenuti del verbale n. 1 e del relativo allegato riportante i criteri di valutazione dei candidati della procedura comparativa in epigrafe indicata, ricevuti a mezzo posta elettronica da parte del Presidente e che saranno trasmessi tempestivamente dal medesimo al Responsabile del Procedimento per i provvedimenti di competenza.
La presente dichiarazione è allegata al verbale n. 1.

In fede

Alessandro Deluca

Roma, 28 settembre 2016

Firma per esteso

All. n. 4 Verb. n. 1

Elenco_domande_valide_2_PO_2016_18C1_08

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo – prima fascia - per il settore concorsuale 09/G1 - Automatica – settore scientifico disciplinare ING-INF/04 - Automatica - per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, codice procedura 2_PO_2016_18C1_08 da coprire mediante chiamata ai sensi dell'art. 18, comma 1, della Legge 240/2010								
Prot.	**Stato**	**Codice Fiscale**	**Cognome**	**Nome**	**Data di Nascita**	**Citta' di Nascita**	**Cittadinanza**	**Ricercatore/Professore**
2951	Valida	VLLLGU66T05A509X	VILLANI	LUIGI	05/12/1966	AVELLINO	ITALIANA	S

Il Capo dell'Ufficio
Personale Docente e Ricercatore
Dott.ssa Luisa De Simone

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

DICHIARAZIONE DI ASSENZA DI CAUSE D'INCOMPATIBILITÀ

La sottoscritta prof. Maria Domenica DI BENEDETTO, componente della Commissione di valutazione della procedura comparativa in epigrafe indicata, presa visione dell'elenco dei partecipanti ammessi alla procedura in epigrafe, **dichiara**, ai sensi degli artt. 51 e 52 del c.p.c., che non sussistono situazioni di incompatibilità, ivi compreso il rapporto di coniugio, tra il sottoscritto ed i concorrenti stessi, nonché tra il sottoscritto e gli altri componenti la commissione di valutazione.

In fede

L'Aquila, 28 settembre 2016

MDDi Benedetto

Firma per esteso

P.S. la presente dichiarazione è allegata al verbale n. 1

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

DICHIARAZIONE DI ASSENZA DI CAUSE D'INCOMPATIBILITÀ

Il sottoscritto prof. Alessandro DE LUCA, componente della Commissione di valutazione della procedura comparativa in epigrafe indicata, presa visione dell'elenco dei partecipanti ammessi alla procedura in epigrafe, **dichiara**, ai sensi degli artt. 51 e 52 del c.p.c., che non sussistono situazioni di incompatibilità, ivi compreso il rapporto di coniugio, tra il sottoscritto ed i concorrenti stessi, nonché tra il sottoscritto e gli altri componenti la commissione di valutazione.

In fede

Alessandro De Luca

Roma, 28 settembre 2016

Firma per esteso

P.S. la presente dichiarazione è allegata al verbale n. 1

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

DICHIARAZIONE DI ASSENZA DI CAUSE D'INCOMPATIBILITÀ

Il sottoscritto prof. Bruno SICILIANO, componente della Commissione di valutazione della procedura comparativa in epigrafe indicata, presa visione dell'elenco dei partecipanti ammessi alla procedura in epigrafe, **dichiara**, ai sensi degli artt. 51 e 52 del c.p.c., che non sussistono situazioni di incompatibilità, ivi compreso il rapporto di coniugio, tra il sottoscritto ed i concorrenti stessi, nonché tra il sottoscritto e gli altri componenti la commissione di valutazione.

In fede

Luogo, Napoli Data: 28 settembre 2016

Firma per esteso

P.S. la presente dichiarazione è allegata al verbale n. 1

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

VERBALE n. 2
(Redazione dei profili curriculari dei candidati - Valutazione dell'attività didattica, di didattica integrativa e di servizio agli studenti, dell'attività di ricerca scientifica e delle attività gestionali, organizzative e di servizio)

Alle ore 12:30 del giorno 3 ottobre 2016, presso il Dipartimento di Ingegneria elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione si riunisce in seconda seduta la Commissione giudicatrice preposta all'espletamento del procedimento di chiamata in epigrafe.

Sono presenti il:

- prof. Bruno SICILIANO — Presidente
- prof. Maria Domenica DI BENEDETTO — Componente
- prof. Alessandro DE LUCA — Segretario

La Commissione, accertata l'avvenuta pubblicazione dei criteri di valutazione sul sito web di Ateneo al seguente link: http://www.unina.it/ateneo/concorsi/concorsi-docenti-e-ricercatori/chiamata-dei-professori, trasmette l'elenco di tutti i candidati che valuterà, al responsabile del procedimento, all'indirizzo e-mail: luisa.desimone@unina.it e per conoscenza all'indirizzo e-mail: antonella.sannino@unina.it; gabriele.branno@unina.it), ai fini della pubblicazione sul sito di Ateneo dell'elenco dei candidati stessi e del format compilato da ciascun di essi all'atto della presentazione della domanda di partecipazione, contenente l'elenco della attività valutabili ai sensi della presente procedura.

Si procede, poi, all'apertura dei plichi dei candidati, all'esame della documentazione ivi contenuta e alla redazione del profilo curriculare di ciascun candidato **alla luce dei criteri stabiliti nell'allegato n. 1 al verbale n. 1 relativo alla riunione preliminare**.

CANDIDATO N. 1: prof. Luigi VILLANI

1) Attività didattica, di didattica integrativa e di servizio agli studenti

- Il Candidato, ricercatore presso l'Università di Napoli Federico II dal 1999 e professore associato dal 2002, svolge attività didattica dall'anno accademico 1995-96 ed è stato docente, inizialmente a contratto e successivamente per supplenza e titolarità, di 42 insegnamenti universitari, per un totale di 281 CFU equivalenti. Dalla presa di servizio come professore associato, il Candidato ha svolto in media 16,4 CFU/anno. In particolare, presso l'Università di Napoli Federico II, è stato docente di insegnamenti per la Laurea in Ingegneria dell'Automazione (corso di Controlli Automatici), la Laurea Specialistica e Magistrale in Ingegneria Elettrica (corso di Automatica), la Laurea in Ingegneria Elettronica (corso di Controlli Automatici), la Laurea in Ingegneria delle Telecomunicazioni (corsi di

Controlli Automatici e di Fondamenti di Sistemi Dinamici), la Laurea in Ingegneria Informatica (corsi di Controlli Automatici, Fondamenti di Sistemi Dinamici, Elementi di Automazione), la Laurea Specialistica in Ingegneria Gestionale (corso di Automazione e Controllo dei Processi), la Laurea di vecchio ordinamento in Ingegneria Gestionale (corso di Automazione Industriale), oltre che per il Master di II Livello in Robotics and Intelligent Systems (corso in lingua inglese di Field and Service Robotics), il Diploma Universitario in Ingegneria Informatica (corsi di Elementi di Automatica 2, Tecnologie dei Sistemi di Controllo 2) e il Diploma Universitario in Ingegneria Informatica e Automatica (corsi di Tecnologie dei Sistemi di Controllo 2, Controlli Automatici). Presso l'Università di Salerno è stato docente di insegnamenti per il Diploma Universitario in Ingegneria Elettronica (corsi di Teoria dei Sistemi, Controlli Automatici).

- In aggiunta all'assistenza didattica (esercitazioni, commissioni di esame, ricevimento) fornita agli studenti dei corsi di cui è stato docente, il Candidato, presso l'Università di Napoli Federico II, è presidente delle commissioni di esame di Controlli Automatici per le lauree di vecchio ordinamento in Ingegneria Elettronica e Ingegneria Elettrica, e di Automazione Industriale per il Diploma tele-impartito in Ingegneria Meccanica del consorzio Uninettuno. Dal 1992 ha svolto assistenza didattica, e dal 1998 attività didattiche integrative come ricercatore per i corsi di Robotica Industriale, Controlli Automatici e Teoria dei Sistemi.
- Dal 1996 a oggi il Candidato è stato relatore/correlatore di più di 100 tesi di laurea (vecchio ordinamento, triennale, specialistica, magistrale) in Ingegneria Elettronica, Informatica, Meccanica, Gestionale e dell'Automazione. Dal 2001 è stato tutor di 4 studenti di dottorato e di tre assegnisti di ricerca. Inoltre, è stato co-tutor di uno studente di dottorato presso la Isfahan University of Technology, Iran.
- Il Candidato è co-autore di un libro di testo su Fondamenti di Sistemi Dinamici. Inoltre, è co-autore di un libro di testo in lingua inglese su Robotica, tradotto in lingua italiana, greca e cinese, oltre che di un manuale di soluzione a corredo del testo.
- È stato co-organizzatore di 2 scuole di dottorato nazionali ed ha tenuto 4 seminari invitati presso scuole di dottorato nazionali e internazionali.
- Ha svolto attività didattica e di formazione avanzata presso aziende e master non universitari.

2) Attività di ricerca

Il Candidato ha conseguito l'Abilitazione Scientifica Nazionale a Professore di I fascia nel settore 09/G1 (Automatica) sia nella prima (2012) che nella seconda (2013) tornata.

Pubblicazioni

- Le 20 pubblicazioni presentate dal Candidato per la valutazione sono tutte su rivista, sono congruenti al settore dell'Automatica e riguardano sia aspetti metodologici che applicativi.
- Il Candidato ha presentato 16 pubblicazioni su riviste di collocazione editoriale eccellente o molto buona nell'ambito dell'Automatica e, in particolare, della Robotica (IEEE Transactions on Automatic Control, IEEE Transactions on Robotics, IEEE Transactions on Robotics and Automation, IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, IEEE Transactions on Control Systems Technology, IEEE Journal of Oceanic Engineering, IEEE Robotics and Automation Magazine, Systems & Control Letters, Control Engineering Practice). Uno degli articoli, pubblicato sul primo numero della rivista elettronica IEEE Robotics and Automation Letters, nata nel 2016, non è ancora indicizzato sui principali database

internazionali di riferimento (Scopus e Web of Science). I rimanenti 3 articoli sono pubblicati su riviste di buona collocazione editoriale. Delle 20 pubblicazioni presentate, 18 sono regular paper e 2 sono short paper o technical note.

- Delle **20** pubblicazioni presentate dal candidato, **19** sono presenti sul database Scopus con i seguenti valori degli indicatori bibliometrici:
    - il numero totale di citazioni delle 19 pubblicazioni è pari a **862** e quello medio a **45,36**
    - il numero totale di citazioni delle 19 pubblicazioni al netto delle autocitazioni è pari a **794** e quello medio a **41,79**
    - l'H-index calcolato sulle 19 pubblicazioni è pari a **15**
    - l'H-index calcolato sulle 19 pubblicazioni al netto delle autocitationi è pari a **14**

- L'elenco completo delle pubblicazioni riporta, oltre ai libri di testo già menzionati e alla tesi di dottorato, una monografia di ricerca edita da Kluwer (ora Springer), una curatela edita da Springer, 50 articoli su rivista, 22 capitoli di libro e 90 articoli a conferenza. Le pubblicazioni sono tutte internazionali, tranne 5 articoli a rivista nazionale.
- Le pubblicazioni presenti sul database Scopus sono **110**.
- Dall'elenco completo delle pubblicazioni presentate dal candidato e presenti sul database Scopus si desume che:
    - il numero totale di citazioni è pari a **1750** e quello medio a **15,90**
    - il numero totale di citazioni al netto delle autocitazioni è pari a **1467** e quello medio a **13,34**
    - l'H-index è pari a **23**
    - l'H-index al netto delle autocitationi è pari a **22**
    - il numero complessivo di articoli pubblicati su riviste internazionali negli ultimi dieci anni (2007–2016) è pari a **21** (per articoli si intendono le pubblicazioni classificate da Scopus come *article*).
- Tra le pubblicazioni non indicizzate da Scopus, ma presenti nel database come *secundary documents* (ovvero citate da pubblicazioni presenti su Scopus), si menziona il libro di testo di Robotica pubblicato da Springer in lingua inglese con **752** citazioni.

Capacità di attrarre finanziamenti competitivi in qualità di responsabile di progetto

- Il Candidato è stato responsabile scientifico dell'unità di ricerca della Università di Napoli Federico II in 7 progetti di ricerca, di cui i più recenti sono un progetto europeo FP7 quadriennale, un progetto PRIN biennale e un progetto PON triennale. Nel dettaglio i progetti sono: STEPFAR, *Sviluppo di Materiali e Tecnologie Ecocompatibili, di Processi di Foratura, Taglio e di Assemblaggio Robotizzato*, PON R&C 2007–2013 (36 mesi), Programma Operativo Nazionale finanziato da MIUR–Ministero dell'Istruzione, dell'Università e della Ricerca (2014–2016); SAPHARI, *Safe and Autonomous Physical Human–Aware Robot Interaction*, FP7-ICT-2011-7 (48 mesi), Large-scale Integrating Project finanziato dalla Commissione Europea nell'ambito del 7° Programma Quadro (2011–2015); ROCOCO, *RObotica COoperativa e COllaborativa*, PRIN 2009 (24 mesi), Programma di Ricerca di Interesse Nazionale finanziato da MIUR–Ministero dell'Istruzione, dell'Università e della Ricerca (2011–2013); CAWSYS, *Software for warehouse control systems*, POR Campania 2000/2006 – 3.17 ICT (15 mesi), Programma Operativo Regionale finanziato da Regione Campania (2008–2009); ROSED, *Realizzazione di un'installazione sperimentale per la robotica cooperante basata su ROSED*, ASI I/047/07/0 (21 mesi), contratto di ricerca finanziato da ASI–Agenzia Spaziale Italiana (2007–2009);

FAIROBOT, *Web Learning per la Qualità del Capitale Umano: Formazione Continua basata su Internet per il Controllo di Sistemi Robotici Industriali*, SP/6 (36 mesi), cofinanziato dal Fondo Speciale per lo Sviluppo della Ricerca Scientifica di MIUR–Ministero dell'Istruzione, dell'Università e della Ricerca (2002–2005); ASI–Multirobot, *HW/SW Architectures and Coordination/Control Algorithms for Multirobot Systems*, ASI I/R/107/02 (24 mesi), Bando Ricerca Fondamentale finanziato da ASI–Agenzia Spaziale Italiana (2002–2004).

- Ha avuto ruoli di responsabilità (team leader, workpackage leader) in 2 progetti europei.
- Ha partecipato come ricercatore a 13 progetti europei e 14 progetti nazionali e regionali.
- Il Candidato ha anche partecipato a convenzioni di ricerca con aziende per conto del consorzio interuniversitario CREATE.

Organizzazione e partecipazione a gruppi di ricerca

- Il Candidato è co-fondatore di ICAROS (Interdepartmental Center for Advances in RObotic Surgery) della Università di Napoli Federico II, che ha l'obiettivo di creare sinergie tra le tecnologie per la robotica chirurgica e la pratica clinica e chirurgica.
- Il Candidato è co-fondatore di PRISCA Lab (Progetti di Robotica Intelligente e di Sistemi Cognitivi Avanzati) della Università di Napoli Federico II, con il quale collabora su tematiche di interazione uomo–robot. Ha coordinato un gruppo di ricercatori, dottorandi e assegnisti di ricerca di PRISCA Lab nei progetti europei FP7 DEXMART e SAPHARI.
- Il Candidato è co-fondatore di PRISMA Lab (Progetti di Robotica Industriale di Servizio, Meccatronica e Automazione) della Università di Napoli Federico II, presso il quale coordina le linee di ricerca di: robotica industriale, interazione fisica di robot con l'ambiente, interazione fisica sicura uomo–robot, robot cooperanti.

Comitati editoriali

- Il Candidato è Associate editor di *IEEE Robotics and Automation Letters* ed è stato Associate editor di *IEEE Transactions on Robotics* e di *IEEE Transactions on Control Systems Technology*. È stato Guest co-editor di un numero speciale sulla rivista internazionale *Machine Intelligence and Robotic Control*.
- Dal 2000 al 2010 il Candidato è stato Associate editor delle conferenze annuali *IEEE Conference on Decision and Control* e *American Control Conference*.

Comitati organizzativi e di programma

- Il Candidato è Workshops/Tutorials co-chair per la conferenza *2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation*; inoltre, è stato co-organizzatore del Workshop su *Fault Diagnosis and Fault Tolerance for Dynamic Systems* a margine della conferenza *2002 IEEE International Symposium on Intelligent Control*.
- A partire dal 2000, il Candidato è stato nel comitato di programma di numerose conferenze internazionali.
- Il Candidato è stato revisore per numerosissime riviste e conferenze internazionali, oltre che per progetti di ricerca di Katholieke Universiteit Leuven e di FWO – Research Foundation Flanders.

Conseguimento della titolarità di brevetti

- Nel curriculum non sono riportate titolarità di brevetti.

Conseguimento di premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca

- Nel 2005 il Candidato ha ricevuto l'Attestato di Merito Scientifico per attività di Professore di I fascia, conferito a 10 professori associati del settore scientifico disciplinare ING-INF/04 dalla Commissione per il Merito Scientifico di CIRA–Centro Interuniversitario di Ricerca in Automatica.
- È co-autore di un capitolo di Springer Handbook of Robotics, che ha ricevuto due prestigiosi premi per l'editoria tecnico-scientifica, e di un articolo su rivista per il quale è stato premiato il co-autore junior.

Partecipazione in qualità di relatore a congressi e convegni di interesse internazionale

- Il Candidato è stato relatore di numerosi lavori scientifici presentati a conferenze e workshop internazionali, per i quali è stato diverse volte chair di sessioni. Inoltre, ha tenuto due relazioni invitate (una come Introductory speaker e una come Plenary speaker) a convegni internazionali.

3) Attività gestionali, organizzative e di servizio

- Presso l'Università di Napoli Federico II, il Candidato è stato: componente della Giunta del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, come rappresentante eletto dai Professori Associati (2013–2015); componente della Commissione VQR del Dipartimento di Ingegneria elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione (dal 2013); componente del Collegio dei Docenti del Dottorato di Ricerca in Ingegneria Informatica e Automatica, Università di Napoli Federico II (2001–2014); presidente della commissione dell'Esame di Abilitazione alla Professione di Ingegnere, Settore dell'Informazione (2007–2008); membro della Commissione per l'Esame di Ammissione al Dottorato di Ricerca in Information Technology and Electrical Engineering (2005) e del Dottorato di Ricerca in Ingegneria Informatica e Automatica (2003, 2008, 2013).
- Dal 2014 il Candidato è membro del Collegio dei Docenti del Dottorato di Ricerca in Molecular Oncology, Experimental Immunology and Development of Innovative Therapeutics della Università Magna Græcia di Catanzaro.
- Il Candidato è stato membro di una Commissione di Concorso a Ricercatore in Automatica presso l'Università Magna Græcia di Catanzaro, membro di una Commissione per l'Esame di Ammissione al Dottorato di Ricerca in Ingegneria Elettrica, Elettronica e delle Telecomunicazioni, Matematica e Automatica della Università di Palermo, e di Commissioni per l'Esame Finale di dottorato presso le Università di Napoli Parthenope, Seconda Università di Napoli, Università Campus Bio-medico di Roma, Università della Basilicata, Politecnico di Milano.
- Il Candidato è stato membro di commissioni per l'esame della tesi di dottorato presso Universidad de Jaen (Spagna), Université de Rennes (Francia), Isfahan University of Technology (Iran), Lund University (Svezia); è inoltre membro della commissione di Habilitation à Diriger des Recherches del prof. Vincent Padois presso l'Université Pierre et Marie Curie (Parigi, Francia).

Terminata la redazione del profilo curriculare del candidato, **alla luce dei criteri stabiliti nell'allegato n. 1 al verbale n. 1 relativo alla riunione preliminare**, la commissione procede alla formulazione del **giudizio** su ciascuna delle **attività indicate nei citati criteri di valutazione ai punti 1), 2) e 3).**

GIUDIZI

CANDIDATO N. 1 prof. VILLANI Luigi

Giudizio sull'attività didattica, di didattica integrativa e di servizio agli studenti

L'attività del candidato si è svolta su tematiche didattiche centrali nell'ambito del settore scientifico disciplinare del presente bando ed è **ottima**, come volume e intensità. È altresì **molto buona** l'attività in termini di didattica integrativa e di servizio agli studenti.

Giudizio sull'attività di ricerca scientifica

a) autonomia scientifica del candidato: **ottima**
b) capacità di attrarre finanziamenti competitivi in qualità di responsabile di progetto: **molto buona**
c) organizzazione, direzione e coordinamento di centri o gruppi di ricerca nazionali e internazionali o partecipazione agli stessi e altre attività quali la direzione o la partecipazione a comitati editoriali di riviste scientifiche: **molto buona**
d) conseguimento della titolarità di brevetti: **non documentata**
e) conseguimento di premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca: **apprezzabile**
f) partecipazione in qualità di relatore a congressi e convegni di interesse internazionale: **intensa**

La Commissione procede ad effettuare la valutazione analitica delle seguenti pubblicazioni presentate dal candidato nel limite numerico indicato dal bando:

1. A. Cirillo, F. Ficuciello, C. Natale, S. Pirozzi, and L. Villani, "A conformable force/tactile skin for physical human–robot interaction", *IEEE Robotics and Automation Letters*, vol. 1, no. 1, pp. 41–48, Piscataway, NJ: IEEE, 2016. DOI: 10.1109/LRA.2015.2505061.

Numero di citazioni: ***non disponibili***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

2. F. Ficuciello, L. Villani, and B. Siciliano, "Variable impedance control of redundant manipulators for intuitive human–robot physical interaction", *IEEE Transactions on Robotics*, vol. 31, no. 4, pp. 850–863, Piscataway, NJ: IEEE, 2015. DOI: 10.1109/TRO.2015.2430053.

Numero di citazioni: ***4***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

3. H. Sadeghian, L. Villani, M. Keshmiri, and B. Siciliano, "Task-space control of robot manipulators with null-space compliance", *IEEE Transactions on Robotics*, vol. 30, no. 2, pp. 493–506, Piscataway, NJ: IEEE, 2014. DOI: 10.1109/TRO.2013.2291630.

Numero di citazioni: ***20***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

4. V. Lippiello, F. Ruggiero, B. Siciliano, and L. Villani, "Visual grasp planning for unknown objects using a multifingered robotic hand", *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*, vol. 18, no. 3, pp. 1050–1059, Piscataway, NJ: IEEE, 2013. DOI: 10.1109/TMECH.2012.2195500.

Numero di citazioni: ***35***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

5. V. Lippiello, B. Siciliano, and L. Villani, "A grasping force optimization algorithm for multiarm robots with multifingered hands", *IEEE Transactions on Robotics*, vol. 29, no. 1, pp. 55–67, Piscataway, NJ: IEEE, 2013. DOI: 10.1109/TRO.2012.2212633.

Numero di citazioni: ***15***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

6. V. Lippiello, B. Siciliano, and L. Villani, "Multi-fingered grasp synthesis based on the object dynamic properties", *Robotics and Autonomous Systems*, vol. 61, no. 6, pp. 626–636, Amsterdam, NL: Elsevier, 2013. DOI: 10.1016/j.robot.2013.02.003.

Numero di citazioni: ***6***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***molto buoni***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***molto buona***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

7. H. Sadeghian, L. Villani, M. Keshmiri, and B. Siciliano, "Dynamic multi-priority control in redundant robotic systems", *Robotica*, vol. 31, no. 7, pp. 1155–1167, Cambridge, UK: Cambridge University Press, 2013. DOI: 10.1017/S0263574713000416.

Numero di citazioni: ***11***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***molto buoni***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***

Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***molto buona***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

8. F. Caccavale, P. Cilibrizzi, F. Pierri, and L. Villani, "Actuators fault diagnosis for robot manipulators with uncertain model", *Control Engineering Practice*, vol. 17, pp. 146–157, Amsterdam, NL: Elsevier, 2009. DOI: 10.1016/j.conengprac.2008.05.012.

Numero di citazioni: ***40***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***molto buona***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

9. Caccavale, P. Chiacchio, A. Marino, and L. Villani, "Six-DOF impedance control of dual-arm cooperative manipulators", *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*, vol. 13, pp. 576–586, Piscataway, NJ: IEEE, 2008. DOI: 10.1109/TMECH.2008.2002816.

Numero di citazioni: ***66***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

10. F. Caccavale, F. Pierri, and L. Villani, "Adaptive observer for fault diagnosis in nonlinear discrete-time systems", *Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control*, vol. 130, pp. 210 051–210 059, New York, NY: ASME, 2008. DOI: 10.1115/1.2837310.

Numero di citazioni: ***39***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***molto buono***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

11. V. Lippiello, B. Siciliano, and L. Villani, "Adaptive extended Kalman filtering for visual motion estimation of 3D objects", *Control Engineering Practice*, vol. 15, no. 1, pp. 123–134, Amsterdam, NL: Elsevier, 2007. DOI: 10.1016/j.conengprac.2006.05.006.

Numero di citazioni: ***45***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***molto buona***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

12. V. Lippiello, B. Siciliano, and L. Villani, "Position-based visual servoing in industrial multirobot cells using a hybrid camera configuration", *IEEE Transactions on Robotics*, vol. 23, pp. 73–86, Piscataway, NJ: IEEE, 2007. DOI: 10.1109/TRO.2006.886832.

Numero di citazioni: ***79***

Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***ottimi***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

13. F. Caccavale, C. Natale, B. Siciliano, and L. Villani, "Integration for the next generation: Embedding force control into industrial robots", *IEEE Robotics and Automation Magazine*, vol. 12, pp. 53–64, Piscataway, NJ: IEEE, 2005. DOI: 10.1109/MRA.2005. 1511869.

Numero di citazioni: ***35***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***molto buoni***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***molto buona***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

14. F. Caccavale, B. Siciliano, and L. Villani, "The Tricept robot: Dynamics and impedance control", *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*, vol. 8, pp. 263–268, Piscataway, NJ: IEEE, 2003. DOI: 10.1109/TMECH.2003.812839.

Numero di citazioni: ***61***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***molto buoni***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

15. G. Antonelli, F. Caccavale, S. Chiaverini, and L. Villani, "Tracking control for underwater vehicle-manipulator systems with velocity estimation", *IEEE Journal of Oceanic Engineering*, vol. 25, pp. 399–413, Piscataway, NJ: IEEE, 2000. DOI: 10.1109/48.855403.

Numero di citazioni: ***61***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***molto buoni***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***molto buona***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

16. L. Villani, C. Natale, B. Siciliano, and C. Canudas de Wit, "An experimental study of adaptive force/position control algorithms for an industrial robot", *IEEE Transactions on Control Systems Technology*, vol. 8, no. 5, pp. 777–786, Piscataway, NJ: IEEE, 2000. DOI: 10.1109/87.865851.

Numero di citazioni: ***44***
Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: ***molto buoni***
Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: ***piena***
Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: ***ottima***
Apporto individuale del candidato: ***paritario***

17. F. Caccavale, C. Natale, B. Siciliano, and L. Villani, "Six-DOF impedance control based on angle/axis representations", *IEEE Transactions on Robotics and Automation*, vol. 15, pp. 289–300, Piscataway, NJ: IEEE, 1999. DOI: 10.1109/70.760350.

*Numero di citazioni: **77***
*Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: **ottimi***
*Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: **piena***
*Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: **ottima***
*Apporto individuale del candidato: **paritario***

18. F. Caccavale and L. Villani, "Output feedback control for attitude tracking", *Systems & Control Letters*, vol. 38, pp. 91–98, Amsterdam, NL: Elsevier, 1999. DOI: 10.1016/S0167-6911(99)00050-X.

*Numero di citazioni: **80***
*Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: **molto buoni***
*Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: **piena***
*Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: **molto buona***
*Apporto individuale del candidato: **paritario***

19. S. Chiaverini, B. Siciliano, and L. Villani, "A survey of robot interaction control schemes with experimental comparison", *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*, vol. 4, pp. 273–285, Piscataway, NJ: IEEE, 1999. DOI: 10.1109/3516.789685.

*Numero di citazioni: **129***
*Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: **molto buoni***
*Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: **piena***
*Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: **ottima***
*Apporto individuale del candidato: **paritario***

20. L. Villani, C. Canudas de Wit, and B. Brogliato, "An exponentially stable adaptive control for force and position tracking of robot manipulators", *IEEE Transactions on Automatic Control*, vol. 44, pp. 798–802, Piscataway, NJ: IEEE, 1999. DOI: 10.1109/9.754821.

*Numero di citazioni: **45***
*Originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza: **ottimi***
*Congruenza con le tematiche del settore concorsuale oppure con tematiche interdisciplinari ad esso strettamente correlate: **piena***
*Rilevanza scientifica della collocazione editoriale e sua diffusione all'interno della comunità scientifica del SSD concorsuale: **ottima***
*Apporto individuale del candidato: **paritario***

<u>La Commissione esprime il seguente giudizio sulla consistenza complessiva della produzione scientifica, l'intensità e la continuità temporale della stessa:</u> ottimo

<u>Giudizio sulle attività gestionali, organizzative e di servizio:</u> molto buono

La Commissione si riconvoca per le ore 14:30 presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e Tecnologie dell'Informazione per lo svolgimento del seminario pubblico.

La Commissione conclude i lavori alle ore 14:15.

Letto, approvato e sottoscritto.

La Commissione

- Prof. Bruno SICILIANO _____ Presidente
- Prof. Maria Domenica DI BENEDETTO _____ Componente
- Prof. Alessandro DE LUCA _____ Segretario

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

VERBALE n. 3
(Seminario pubblico – Attribuzione dei pesi alle attività valutate – Valutazione comparativa finale)

Alle ore 14:30 del giorno 3 ottobre 2016 presso il Dipartimento di Ingegneria elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione si riunisce in seconda seduta la Commissione giudicatrice preposta all'espletamento del procedimento di chiamata in epigrafe.

Sono presenti il:

- prof. Bruno SICILIANO — Presidente
- prof. Maria Domenica DI BENEDETTO — Componente
- prof. Alessandro DE LUCA — Segretario

La seduta odierna prevede:

- seminario pubblico, nel corso del quale il candidato illustrerà la propria attività di ricerca secondo le modalità indicate nell'All. n. 1 del Verb. n.1;
- attribuzione dei pesi e valutazione comparativa finale.

Si procede all'appello nominale e all'accertamento della identità del candidato, come da tabulato di identificazione **allegato n. 1** al presente verbale.

È presente il prof. VILLANI Luigi.

Si procede, quindi, allo svolgimento del seminario pubblico secondo le modalità indicate nell'all. n. 1 del verb. n.1.

Si ammette il candidato prof. VILLANI Luigi.

Al termine del seminario, invitati i presenti ad abbandonare l'aula, a porte chiuse, la Commissione formula il seguente giudizio sul seminario tenuto dal candidato:

La presentazione, organizzata in maniera completa e bilanciata e svolta in maniera chiara ed efficace, è stata incentrata sulle principali tematiche di ricerca del candidato. L'esposizione ha mostrato chiarezza e padronanza degli argomenti trattati. Il giudizio complessivo è ottimo.

La Commissione, dopo aver reso i giudizi sulle **attività didattica, di didattica integrativa e di servizio agli studenti, sull'attività di ricerca scientifica, attività gestionali, organizzative e di servizio,** al fine di attribuire il peso % previsto nei criteri di valutazione a ciascun delle attività

oggetto della valutazione, attribuisce un valore numerico da 1 a 10 a ciascuna delle suddette valutazioni:

Candidato prof. VILLANI Luigi

Attività valutata	**Attiribuzione Valore A**	**Pesi previsti nei criteri B**	**Valutazione ponderata (A x B)**
per l'attività di didattica, di didattica integrativa, di servizio agli studenti	9	40%	3,6
attività di ricerca scientifica	10	50%	5,0
attività gestionali, organizzative e di servizio	9	10%	0,9
Totale		100%	**9,5**

Nell'attribuire il valore nemerico alle valutazione delle attività, si è tenuto conto anche degli ulteriori elementi di qualificazione riconosciuti a livello internazionale in relazione all'insieme delle attività svolte dal candidato come previsto nei criteri di massima.

La Commissione, attraverso un'attenta analisi dei giudizi formulati sui candidati e della poderazione effettuata in base ai pesi previsti dal bando, ritiene all'unanimità che il **prof. VILLANI Luigi** sia ampiamente qualificato a svolgere le funzioni didattico-scientifiche per le quali è stato emesso il bando.

La Commissione conclude i lavori alle ore 16:30.

Letto, approvato e sottoscritto.

La Commissione

- Prof. Bruno SICILIANO _____ Presidente
- Prof. Maria Domenica DI BENEDETTO _____ Componente
- Prof. Alessandro DE LUCA _____ Segretario

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

Procedura comparativa per la copertura di n. 1 posto di professore universitario di ruolo di prima fascia per il settore concorsuale 09/G1: Automatica, s.s.d. ING-INF/04, per le esigenze del Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, ai sensi dell'art. 18, comma 1, L. n. 240/2010 (codice procedura: 2_PO_2016_18C1_08)

TABULATO IDENTIFICATIVO DEI CANDIDATI DEL GIORNO 3 OTTOBRE 2016

	COGNOME E NOME	LUOGO DI NASCITA	DATA DI NASCITA	DOCUMENTO DI RICONOSCIMENTO	FIRMA
1	VILLANI LUIGI	AVELLINO	5/12/1966	CI 8598412	

La Commissione

- Prof. Bruno SICILIANO — Presidente
- Prof. Maria Domenica DI BENEDETTO — Componente
- Prof. Alessandro DE LUCA — Segretario