

### ALLEGATO 3

**SELEZIONE PUBBLICA PER LA STIPULA DI UN CONTRATTO DI RICERCATORE/TRICE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI DELL'ARTICOLO 24, COMMA 3, LETT. A DELLA LEGGE 240/2010 CON REGIME DI TEMPO PIENO, DI DURATA TRIENNALE, A VALERE SULLE RISORSE DEL D.M. 1062/2021 PON "RICERCA E INNOVAZIONE" 2014-2020, SPECIFICAMENTE NELL'AMBITO GREEN, PRESSO LA CLASSE ACCADEMICA DI SCIENZE SPERIMENTALI E APPLICATE - ISTITUTO DI INTELLIGENZA MECCANICA - SETTORE CONCORSUALE 09/A2 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE ING-IND/13 "MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE" - PROFILO A, BANDITA CON D.R. N. 615 DEL 05/10/2021**

#### 1. Valutazione analitica dei titoli

##### Domenico Chiaradia

Tipologia	Punt- eggio	Punteggio Massimo
a) Dottorato di ricerca di ricerca o equipollenti conseguito in Italia o all'estero;	<b>12</b>	12
b) eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero;	<b>3</b>	5
c) documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri;	<b>4</b>	5
d) realizzazione di attività progettuale relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;	<b>7</b>	9
e) organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi;	<b>2</b>	4
f) titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;	<b>4</b>	5
g) relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	<b>5</b>	6
h) premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca;	<b>3</b>	4
<b>TOTALE</b>	<b>40</b>	50

##### Massimiliano Gabardi

Tipologia	Punt- eggio	Punteggio Massimo
a) Dottorato di ricerca di ricerca o equipollenti conseguito in Italia o all'estero;	<b>12</b>	12
b) eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero;	<b>2</b>	5
c) documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri;	<b>4</b>	5

d) realizzazione di attività progettuale relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;	<b>7</b>	9
e) organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi;	<b>2</b>	4
f) titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;	<b>5</b>	5
g) relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali;	<b>5</b>	6
h) premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca;	<b>2</b>	4
<b>TOTALE</b>	<b>39</b>	50

### **Bushra Jalil**

Tipologia	Punteggio	Punteggi Massimo
a) Dottorato di ricerca di ricerca o equipollenti conseguito in Italia o all'estero;	<b>12</b>	12
b) eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'Estero;	<b>1</b>	5
c) documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri;	<b>4</b>	5
d) realizzazione di attività progettuale relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;	<b>5</b>	9
e) organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi;	<b>3</b>	4
f) titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;	<b>2</b>	5
g) relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	<b>3</b>	6
h) premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca;	<b>0</b>	4
<b>TOTALE</b>	<b>30</b>	50

## 2. Valutazione Analitica delle pubblicazioni

Domenico Chiaradia									
N	Titolo	Anno	rivista	cit	ORR*	Col*	Cong*	App*	Val**
1	Compact Series Visco-Elastic Joint (SVEJ) for Smooth Torque Control	2020	IEEE Transactions on Haptics	4	1.5	1.5	1	1	3
2	An Assistive Soft Wrist Exosuit for Flexion Movements With an Ergonomic Reinforced Glove	2021	frontiers in robotics and AI	3	1.5	1.1	1	1	2.6
3	A Lightweight Robotic Device Based on a Micro-Macro Actuation Concept for the Inspection of Railway Pantograph	2020	Journal of Mechanisms and Robotics	0	1.8	1.5	1	1	3.3
4	Multi-DoFs Exoskeleton-Based Bilateral Teleoperation with the Time-Domain Passivity Approach	2019	Robotica	7	2	1.2	1	1	3.2
5	UV-C Mobile Robots with Optimized Path Planning: Algorithm Design and On-Field Measurements to Improve Surface Disinfection Against SARS-CoV-2	2021	IEEE-RAM	7	2	1.5	1	1	3.5
6	Physiological and kinematic effects of a soft exosuit on arm movements	2019	Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation	29	2	1.5	1	1	3.5
7	A Twisted String, Flexure Hinges Approach for Design of a Wearable Haptic Thimble	2021	Actuators	0	1.5	1.1	1	1	2.6
8	A soft, synergy-based robotic glove for grasping assistance	2021	BOOK Wearable Technologies	NA	1.5	1	1	1	2.5
9	A Mobile Robot for Undercarriage Inspection on Standard Railway Tracks	2021	Mechanisms and Machine Science	0	1	0.6	1	1	1.6
10	Design and Embedded Control of a Soft Elbow Exosuit	2018	IEEE International Conference on Soft Robotics (RoboSoft)	36	2	0.8	1	1	2.8
11	A Lightweight Robotic Device for the Inspection of Railway Pantograph	2019	IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics	2	1.5	0.8	1	1	2.3
12	Design and control of a linear springs-based rotary series elastic actuator for portable assistive exoskeletons	2021	IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2021	0	1.5	0.8	1	1	2.3
<b>TOT</b>									<b>33.20</b>
* ORR: Originalità/Rigore/Rilevanza (max 2 punti) Col: Collocazione Editoriale (max 1.5 punti) Cong: congruenza da 0 a 1 va a moltiplicare la somma dei precedenti ORR+Col App:apporto da 0 a 1 va a moltiplicare il risultato.									
** Val: Valutazione complessiva secondo la formula Val=(ORR+Col)*Cong*App									

Gabardi Massimiliano									
N	Titolo	Anno	rivista	cit	ORR*	Col*	Cong*	App*	Val**
1	UV-C Mobile Robots with Optimized Path Planning: Algorithm Design and On-Field Measurements to Improve Surface Disinfection Against SARS-CoV-2	2021	IEEE-RAM	7	2	1.5	1	1	3.5
2	Continuous supplementary tactile feedback can be applied (and then removed) to enhance precision manipulation	2020	Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation	2	1.8	1.5	1	1	3.3
3	Flexible Disaster Response of Tomorrow	2019	RAM	11	2	1.5	1	0.6	2.1
4	Remote mobile manipulation with the centauro robot: Full- body telepresence and autonomous operator assistance	2018	Journal of Field Robotics	15	2	1.5	1	0.6	2.1
5	An optimization procedure based on kinematics analysis for the design parameters of a 4-UPU parallel manipulator		Mechanism and Machine Theory	7	2	1.5	1	1	3.5
6	Design and Evaluation of a Novel 5 DoF Underactuated Thumb-Exoskeleton	2018	IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS,	18	2	1.5	1	1	3.5
7	A Parallel Elastic Haptic Thimble for Wide Bandwidth Cutaneous Feedback	2020	EuroHaptics 2020	2	1.5	0.8	1	1	2.3
8	BrailleCursor: an Innovative Refreshable Braille Display Based on a Single Sliding Actuator and Simple Passive Pins	2019	IEEE World Haptics Conference	4	1.5	0.8	1	1	2.3
9	A High Performance Thermal Control for Simulation of Different Materials in a Fingertip Haptic Device	2018	Lecture Notes in Computer Science	10	1.5	0.8	1	1	2.3
10	Development of a Miniaturized Thermal Module Designed for Integration in a Wearable Haptic Device	2018	Haptics Symposium 2018,	10	1.5	0.8	1	1	2.3
11	Approaches to the Detectability of Faults in Railway Pantograph Mechanism	2017	Mechanisms and Machine Science	1	1.5	0.6	1	1	2.1
12	A new wearable fingertip haptic interface for the rendering of virtual shapes and surface features	2016	IEEE Haptics Symposium, HAPTICS	64	2	0.8	1	1	2.8
<b>TOT</b>									<b>32.10</b>
* ORR: Originalità/Rigore/Rilevanza (max 2 punti) Col: Collocazione Editoriale (max 1.5 punti) Cong: congruenza da 0 a 1 va a moltiplicare la somma dei precedenti ORR+Col App:apporto da 0 a 1 va a moltiplicare il risultato.									
** Val: Valutazione complessiva secondo la formula Val=(ORR+Col)*Cong*App									

Bursha Jalil										
N	Titolo	Anno	rivista	cit	ORR*	Col*	Cong*	App*	Val**	
1	Near infrared image processing to quantitate and visualize oxygen saturation during vascular occlusion	2015	computer methods and programs in biomedicine	6	2	1.2	0.5	1	1.6	
2	Signal restoration via a splitting approach	2012	EURASIP Journal on Advances in Signal Processing	1	2	1	0.7	1	2.1	
3	Classification of Normal and Leukemic Blast Cells in B-ALL Cancer Using a Combination of Convolutional and Recurrent Neural Networks	2019	Lecture Notes in Bioengineering	5	2	0.5	0.6	1	1.5	
4	Visible and Infrared imaging based inspection of power installation	2019	Pattern Recognition and Image Analysis	4	2	0.8	0.7	1	1.96	
5	A Pilot Study of Infrared Thermography Based Assessment of Local Skin Temperature Response in Overweight and Lean Women during Oral Glucose Tolerance Test	2019	Journal of Clinical Medicine	8	2	1.5	0.3	1	1.05	
6	Assessment of hand superficial oxygenation during ischemia/reperfusion in healthy subjects versus systemic sclerosis patients by 2D near infrared spectroscopic imaging	2018	Computer Methods and Programs in Biomedicine	9	2	1.5	0.6	1	2.1	
7	A preliminary study for a marker-based crack monitoring in ancient structures	2019	PervasiveHealth: Pervasive Computing Technologies for Healthcare	0	2	0.5	0.7	1	1.75	
8	Thermal vulnerability detection in integrated electronic and photonic circuits using IR thermography	2020	Applied Optics	1	2	1.5	0.7	1	2.45	
9	Edge-Preserving Image Denoising Based on Lipschitz Estimation	2021	Applied Science	0	2	1.2	1	1	3.2	
10	Fault Detection in Power Equipment via an Unmanned Aerial System Using Multi Modal Data	2019	Sensors	21	2	1.5	1	1	3.5	
11	NA								0	
12	NA								0	
									<b>TOT</b>	<b>21.21</b>

\* ORR: Originalità/Rigore/Rilevanza (max 2 punti) Col: Collocazione Editoriale (max 1.5 punti) Cong: congruenza da 0 a 1 va a moltiplicare la somma dei precedenti ORR+Col App:apporto da 0 a 1 va a moltiplicare il risultato.

\*\* Val: Valutazione complessiva secondo la formula Val=(ORR+Col)\*Cong\*App

### 3. Valutazione complessiva produzione scientifica

Candidato/a	Valutazione
<b>Domenico Chiradia</b>	<b>7.00</b>
<b>Massimiliano Gabardi</b>	<b>7.00</b>
<b>Bushra Jalil</b>	<b>5.00</b>