

VERBALI DELLA COMMISSIONE GIUDICATRICE DELLA SELEZIONE PUBBLICA MEDIANTE VALUTAZIONE COMPARATIVA PER IL RECLUTAMENTO DI UN RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI ART. 24, COMMA 3, LETTERA A) L. 240/10 PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/A2 MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE PRESSO IL DIPARTIMENTO POLITECNICO DI INGEGNERIA E ARCHITETTURA DELL'UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI UDINE, BANDITA CON D.R. N. 880 DEL 12/11/2019, IL CUI AVVISO È PUBBLICATO NELLA G.U. N. 91 DEL 19/11/2019

La Commissione giudicatrice, terminati i lavori della selezione in oggetto, formula la seguente

RELAZIONE FINALE

La Commissione giudicatrice, costituita in base al D.R. N. 40 del 30/01/2020, si è riunita in prima seduta il giorno 18 febbraio 2020, alle ore 10:10, in modalità telematica ed ha designato quale Presidente il Prof. ROSATI Giulio e quale Segretario il Prof. VIDONI Renato; in tale seduta ha preso atto dei criteri per la selezione dei candidati.

La Commissione giudicatrice si è riunita il giorno 20 febbraio 2020 alle ore 14:00, in modalità telematica per la valutazione preliminare comparativa; in tale seduta ha proceduto a prendere visione delle cartelle contenenti la domanda e i titoli del candidato ammesso e, in conformità ai criteri definiti in seduta preliminare, all'esame dei titoli, del curriculum e della produzione scientifica. La commissione ha quindi stilato un motivato giudizio analitico e, infine, fissato la data di convocazione per la discussione pubblica dei titoli e della produzione scientifica.

La Commissione giudicatrice si è riunita il giorno 24 marzo 2020 alle ore 09:00 in modalità di videoconferenza, ai sensi del Decreto Rettorale n. 133 del 11/03/2020 "Modalità di svolgimento delle riunioni delle commissioni giudicatrici e della discussione titoli e pubblicazioni scientifiche nel periodo di emergenza epidemiologica da COVID-19", per lo svolgimento della discussione pubblica dei titoli e della produzione scientifica del candidato.

La commissione ha preso atto che il candidato SCALERA Lorenzo è stato informato della nuova modalità di svolgimento della discussione e che lo stesso ha comunicato l'indirizzo Skype per il collegamento.

La commissione ha dapprima effettuato il collegamento via skype e verificato la qualità dello stesso. Successivamente ha contattato il candidato, ne ha accertata l'identità e ha proceduto alla discussione dei titoli e delle pubblicazioni. Infine, congedato il candidato, si è riunita per l'attribuzione dei punteggi e la designazione del candidato vincitore.

La Commissione, con deliberazione assunta all'unanimità dei componenti, dichiara vincitore della presente selezione il sottoindicato candidato:

SCALERA Lorenzo Punteggio 83,5/100

Alla presente relazione finale sono annessi tutti gli allegati delle singole fasi della procedura, che ne fanno parte integrante.

Ciascun commissario sigla in ogni pagina e sottoscrive la propria copia della relazione finale; successivamente genera un file in formato PDF di tale documento, della nota di trasmissione e del proprio documento di identità e li trasmette al Responsabile del Procedimento di questo ateneo all'indirizzo concorsidoc@uniud.it.

Data, 24 marzo 2020

Prof. ROSATI Giulio Presidente

Prof. VALIGI Maria Cristina Componente

Prof. VIDONI Renato Segretario



VERBALI DELLA COMMISSIONE GIUDICATRICE DELLA SELEZIONE PUBBLICA MEDIANTE VALUTAZIONE COMPARATIVA PER IL RECLUTAMENTO DI UN RICERCATORE A TEMPO DETERMINATO AI SENSI ART. 24, COMMA 3, LETTERA A) L. 240/10 PER IL SETTORE CONCORSUALE 09/A2 MECCANICA APPLICATA ALLE MACCHINE PRESSO IL DIPARTIMENTO POLITECNICO DI INGEGNERIA E ARCHITETTURA DELL'UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI UDINE, BANDITA CON D.R. N. 880 DEL 12/11/2019, IL CUI AVVISO È PUBBLICATO NELLA G.U. N. 91 DEL 19/11/2019

ALLEGATO 1) al Verbale 1

CRITERI DI VALUTAZIONE

La Commissione giudicatrice della selezione in oggetto prende atto dei criteri di valutazione previsti dal bando.

La selezione avviene mediante valutazione preliminare dei candidati con motivato giudizio analitico sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica, ivi compresa la tesi di dottorato.

La commissione giudicatrice effettua una motivata valutazione seguita da una valutazione comparativa, facendo riferimento allo specifico settore concorsuale e al profilo indicato nell' art. 1 del bando, del curriculum e dei seguenti titoli, debitamente documentati, dei candidati:

- a) dottorato di ricerca o equipollenti, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero;
- b) eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero;
- c) documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri;
- d) documentata attività in campo clinico relativamente ai settori concorsuali nei quali sono richieste tali specifiche competenze;
- e) realizzazione di attività progettuale relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;
- f) organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi;
- g) titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista;
- h) relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali;
- i) premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca;
- j) diploma di specializzazione europea riconosciuto da Board internazionali, relativamente a quei settori concorsuali nei quali è prevista.

La valutazione di ciascun titolo è effettuata considerando specificamente la significatività che esso assume in ordine alla qualità e quantità dell'attività di ricerca svolta dal singolo candidato.

La commissione giudicatrice effettua la valutazione comparativa delle pubblicazioni di cui all'art. 4 del bando sulla base dei seguenti criteri:

- a) originalità, innovatività, rigore metodologico e rilevanza di ciascuna pubblicazione scientifica;
- b) congruenza di ciascuna pubblicazione con il settore concorsuale per il quale è bandita la procedura e col profilo eventualmente indicato nell' art. 1 del bando (*verificare se art. 1 del bando contiene la voce "Profilo"*), ovvero con tematiche interdisciplinari ad essi 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.

La commissione giudicatrice valuta altresì la consistenza complessiva della produzione scientifica del candidato, l'intensità e la continuità temporale della stessa, fatti salvi i periodi, adeguatamente documentati, di allontanamento non volontario dall'attività di ricerca, con particolare riferimento alle funzioni genitoriali.

La commissione, nel valutare le pubblicazioni, si avvale anche dei seguenti indicatori:

- a) numero totale delle citazioni;
- b) numero medio di citazioni per pubblicazione;
- c) "impact factor" totale;
- d) "impact factor" medio per pubblicazione;
- e) combinazioni dei precedenti parametri atte a valorizzare l'impatto della produzione scientifica del candidato (indice di Hirsch o simili).

La commissione prende atto che il bando prevede che i candidati possano presentare le pubblicazioni nel numero massimo di dodici (12).

Qualora il candidato presenti un numero di pubblicazioni superiore al limite indicato, la commissione giudicatrice procederà alla valutazione delle stesse in numero pari al limite di cui sopra, prendendo in considerazione le più recenti come data di pubblicazione.

A seguito della valutazione preliminare i candidati comparativamente più meritevoli, in regola con i requisiti di cui all'art. 2, primo comma, del bando, e con gli eventuali requisiti ulteriori indicati nel medesimo articolo, saranno ammessi, in misura compresa tra il 10 e il 20 per cento del numero degli stessi e comunque non inferiore a sei unità, alla discussione pubblica con la commissione dei titoli e della produzione scientifica. Saranno tutti ammessi alla discussione qualora il loro numero sia pari o inferiore a sei.

L'esito della valutazione preliminare verrà pubblicato all'Albo on-line di Ateneo e nel sito web dell'Ateneo.

A seguito della discussione la commissione giudicatrice attribuirà un punteggio ai titoli e a ciascuna delle pubblicazioni presentate dai candidati ammessi.

Il punteggio massimo attribuibile a titoli e pubblicazioni è pari a 100 ed è così ripartito: *(riportare la ripartizione del punteggio indicata nel bando)*

- titoli 60 punti
- pubblicazioni 40 punti

Letto, approvato e sottoscritto.

18 febbraio 2020

Prof. ROSATI Giulio Presidente
Prof. VALIGI Maria Cristina Componente
Prof. VIDONI Renato Segretario



ALLEGATO A al Verbale 2
Valutazione dei titoli, del curriculum e della produzione scientifica

- **Candidato:** SCALERA Lorenzo

Tipologie di titoli	Titoli presentati dal candidato e valutati
Dottorato di ricerca o equipollenti*, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	- Dottorato di ricerca in Ingegneria Industriale e dell'informazione conseguito il 05.03.2019 presso l'università degli studi di Udine
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	- Docente a contratto per il corso di Meccanica Applicata alle Macchine – modulo II –presso l'università degli studi di Udine (AA 2018-19); - Attività didattica per il corso di Meccanica delle Vibrazioni, università di Udine (AA 2017-18, 16 ore; AA 2018-19, 6 ore) - Attività didattica per il corso di Meccatronica e Robotica, università di Udine (AA 2017-18, 4 ore; AA 2018-19, 4 ore)
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	- Assegno di ricerca presso la Libera Università di Bolzano (1anno – dal 01.11.2018 al 31.10.2019). - Assegno di ricerca presso l'università di Udine (dal 01.11.2019). - Visiting researcher presso la Chiang Mai University dal 16.08.2019 al 14.09.2019 all'interno del progetto europeo SME4.0. - Visiting phd student presso il Wearable Robotis System (WRS) lab, Stevens Institute of Technology, Hoboken (NJ, USA), dal 03.01.2018 al 28.07.2018.
Documentata attività in campo clinico relativamente ai settori concorsuali nei quali sono richieste tali specifiche competenze	Non pertinente al SSD
Realizzazione di attività progettuale relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	- Partecipazione a progetti di ricerca: KONNER (Amaro - UD), FIRST – IRS (Padova - PD), CMA Robotics (Pradamano - UD), MININI (Cassacco - UD), PANTAF (San Giovanni al Natisone - UD), MONALISA (Libera Università di Bolzano). - Contratti di incarico di lavoro autonomo occasionale: D-VINO (Libera Università di Bolzano).
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	Partecipazione al gruppo di ricerca di Meccanica Applicata alle Macchine coordinato dal prof A Gasparetto, università di Udine
Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	/
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	Relatore a diversi convegni e conferenze di carattere nazionale e internazionale: - IEEE ICRA 2019, Montreal (Canada); - MEDER 2018, Udine (Italia) - 8th ECCOMAS thematic conference on Multibody Dynamics, Prague, 2018 - IEEE World haptics conference, 2017 - 2 nd IFIT - IFToMM Italy international conference, Cassino, 2018 - 1 st IFIT - IFToMM Italy international conference, Vicenza, 2016
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	- Best paper award – 8th IFToMM International Symposium on History of Machines and Mechanisms, 2018 - Honorable mention in the 2018 Robotart contest - Best paper award – 1 st IFIT – IFToMM Italy conference, 2016
Diploma di specializzazione europea riconosciuto da Board internazionali, relativamente a quei settori concorsuali nei quali è prevista	Non pertinente al SSD

*(i titoli privi di attestato di equipollenza al dottorato di ricerca potranno essere valutati collocandoli tra altre tipologie di titoli)

Publicazioni presentate dal candidato e valutate: (riportare gli estremi di ciascuna pubblicazione rispettando il limite previsto dal bando)
1) Scalera, L., Gasparetto, A., Zanotto, D., Design and Experimental Validation of a 3-DOF Underactuated Pendulum-Like Robot (2019) IEEE/ASME Transactions on Mechatronics.
2) Scalera, L., Gallina, P., Seriani, S., Gasparetto, A., Cable-Based Robotic Crane (CBRC): Design and Implementation of Overhead Traveling Cranes Based on Variable Radius Drums (2018) IEEE Transactions on Robotics, 34 (2), pp. 474-485.
3) Scalera, L., Seriani, S., Gallina, P., Di Luca, M., Gasparetto, A., An Experimental Setup to Test Dual-Joystick Directional Responses to Vibrotactile Stimuli (2018) IEEE Transactions on Haptics, 11 (3), art. no. 8288658, pp. 378-387.

4)	Scalera, L., Seriani, S., Gasparetto, A., Gallina, P., Watercolour Robotic Painting: a Novel Automatic System for Artistic Rendering (2019) Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications, 95 (3-4), pp. 871-886.
5)	Scalera, L., Palomba, I., Wehrle, E., Gasparetto, A., Vidoni, R., Natural motion for energy saving in robotic and mechatronic systems (2019) Applied Sciences (Switzerland), 9 (17), art. no. 3516.
6)	Scalera, L., Carabin, G., Vidoni, R., Wongratanaphisan, T., Energy efficiency in a 4-dof parallel robot featuring compliant elements (2019) International Journal of Mechanics and Control, 20 (2), pp. 1-9.
7)	Maset, E., Scalera, L., Zonta, D., Alba, I.M., Crosilla, F., Fusiello, A., Procrustes analysis for the virtual trial assembly of large-size elements (2020) Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 62, art. no. 101885.
8)	Vidoni, R., Scalera, L., Gasparetto, A., 3-D erls based dynamic formulation for flexible-link robots: Theoretical and numerical comparison between the finite element method and the component mode synthesis approaches (2018) International Journal of Mechanics and Control, 19 (1), pp. 39-50.
9)	Trigatti, G., Boscaroli, P., Scalera, L., Pillan, D., Gasparetto, A., A new path-constrained trajectory planning strategy for spray painting robots - rev.1 (2018) International Journal of Advanced Manufacturing Technology, 98 (9-12), pp. 2287-2296.
10)	Seriani, S., Gallina, P., Scalera, L., Lughì, V., Development of n-DoF Preloaded structures for impact mitigation in cobots (2018) ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 10 (5), art. no. 051009.
11)	Boscaroli, P., Gasparetto, A., Scalera, L., Vidoni, R., Efficient closed-form solution of the kinematics of a tunnel digging machine (2017) ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 9 (3), art. no. 031001.
12)	Seriani, S., Scalera, L., Caruso, M., Gasparetto, A., Gallina, P., Upside-down robots: Modeling and experimental validation of magnetic-adhesion mobile systems (2019) Robotics, 8 (2), art. no. 41.

Giudizio collegiale:

La commissione esprime il seguente giudizio analitico sui titoli, sul curriculum e sulla produzione scientifica del candidato:

Il candidato ha conseguito presso l'Università degli studi di Udine il titolo di dottore di ricerca in Ingegneria Industriale e dell'informazione con una dissertazione dal titolo "Modelling and Control of Flexible-Link Robotic Systems" nel 2019.

Dalla fine del 2018 ad oggi ha svolto nel ruolo di assegnista di ricerca attività di ricerca su tematiche coerenti con la declaratoria del settore presso la Libera università di Bolzano (11.2018-10.2019) e l'Università degli studi di Udine (11.2019 -). Ha trascorso un periodo di un mese come visiting researcher presso la Chiang Mai University (Thailand) all'interno del progetto H2020 SME4.0 e 7 mesi come visiting PhD student presso il Wearable Robotis System (WRS) lab, Stevens Institute of Technology, Hoboken (NJ, USA).

Il candidato ha svolto attività didattica nell'ambito del SSD ING-IND/13 e di servizio agli studenti presso l'Università degli studi di Udine. Dall'AA2018-19 è titolare di un corso come docente a contratto. E' inoltre dichiarata la co-supervisione di un laureando triennale e quattro magistrali.

Ha collaborato e partecipato a diversi progetti di ricerca industriale e commissionata su tematiche sia teoriche che applicative inerenti la meccanica delle macchine.

Ha partecipato come relatore a diverse conferenze internazionali di robotica e di meccanica delle macchine e ha svolto attività di peer reviewer per conferenze e riviste internazionali del settore. Due lavori in cui il candidato è co-autore sono stati selezionati come "best-paper award" e un terzo ha ricevuto una "honorable mention".

Nell'elenco delle pubblicazioni indicizzate in SCOPUS di cui il candidato è co-autore si contano trentuno (31) lavori: quindici (15) articoli pubblicati su riviste internazionali indicizzate SCOPUS (di cui 1 review paper), undici (11) memorie pubblicate su atti di congressi internazionali e cinque (5) capitoli di libri. I record scientifici sono in numero più che adeguato in relazione alla età accademica e denotano continuità delle attività di ricerca.

L'indice H (H-I) è pari a 5, il numero di citazioni pari ad 84 e il numero medio di citazioni per pubblicazione è pari a 2.71.

Le pubblicazioni scelte per la valutazione sono dodici (12) e sono tutte su riviste internazionali indicizzate SCOPUS con IF complessivo e medio elevato. Una di queste è un articolo di review. Il numero medio di co-autori è di poco superiore a quattro. Le pubblicazioni presentate sia per contenuti che per collocazione editoriale risultano riconducibili a tematiche comprese nella declaratoria del settore con particolare riferimento alla modellazione cinematica e dinamica di sistemi robotici e alla pianificazione del moto. L'approccio metodologico è adeguato. I lavori riguardano sia lo sviluppo teorico di modelli, sia la validazione numerica e sperimentale, e denotano una buona capacità di conseguire risultati originali ed innovativi.

Il giudizio complessivo su titoli, curriculum e produzione scientifica del candidato è: ottimo.

20 febbraio 2020

Prof. ROSATI Giulio Presidente

Prof. VALIGI Maria Cristina Componente

Prof. VIDONI Renato Segretario

A handwritten signature in black ink, appearing to read "Vidoni", is written over the name of the secretary.

**ALLEGATO A al Verbale 3
Punteggi**

- Candidato: SCALERA Lorenzo

Titoli		Punti	
Dottorato di ricerca o equipollenti*, ovvero, per i settori interessati, il diploma di specializzazione medica o equivalente, conseguito in Italia o all'estero	Dottorato di ricerca in Ingegneria Industriale e dell'informazione conseguito il 05.03.2019 presso l'università degli studi di Udine	Punti	10
Eventuale attività didattica a livello universitario in Italia o all'estero	Docente a contratto per il corso di Meccanica Applicata alle Macchine – modulo II –presso l'università degli studi di Udine (AA 2018-19); Attività didattica per il corso di Meccanica delle Vibrazioni, università di Udine (AA 2017-18, 16 ore; AA 2018-19, 6 ore) Attività didattica per il corso di Meccatronica e Robotica, università di Udine (AA 2017-18, 4 ore; AA 2018-19, 4 ore)	Punti	3
Documentata attività di formazione o di ricerca presso qualificati istituti italiani o stranieri	Assegno di ricerca presso la Libera Università di Bolzano (1anno – dal 01.11.2018 al 31.10.2019). Assegno di ricerca presso l'università di Udine (dal 01.11.2019). Visiting researcher presso la Chiang Mai University dal 16.08.2019 al 14.09.2019 all'interno del progetto europeo SME4.0. Visiting phd student presso il Wearable Robotis System (WRS) lab, Stevens Institute of Technology, Hoboken (NJ, USA), dal 03.01.2018 al 28.07.2018.	Punti	9
Realizzazione di attività progettuale relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	Partecipazione a progetti di ricerca: KONNER (Amaro - UD), FIRST – IRS (Padova - PD), CMA Robotics (Pradamano - UD), MININI (Cassacco - UD), PANTAF (San Giovanni al Natisone - UD), MONALISA (Libera Università di Bolzano). Contratti di incarico di lavoro autonomo occasionale: D-VINO (Libera Università di Bolzano).	Punti	9
Organizzazione, direzione e coordinamento di gruppi di ricerca nazionali e internazionali, o partecipazione agli stessi	Partecipazione al gruppo di ricerca di Meccanica Applicata alle Macchine coordinato dal prof A Gasparetto, università di Udine	Punti	5
Titolarità di brevetti relativamente ai settori concorsuali nei quali è prevista	/	Punti	0
Relatore a congressi e convegni nazionali e internazionali	Relatore a diversi convegni e conferenze di carattere nazionale e internazionale: - IEEE ICRA 2019, Montreal (Canada); - MEDER 2018, Udine (Italia) - 8th ECCOMAS thematic conference on Multibody Dynamics, Prague, 2018 - IEEE World haptics conference, 2017 - 2 nd IFIT - IFToMM Italy international conference, Cassino, 2018 - 1 st IFIT - IFToMM Italy international conference, Vicenza, 2016	Punti	7,5
Premi e riconoscimenti nazionali e internazionali per attività di ricerca	- Best paper award – 8th IFToMM International Symposium on History of Machines and Mechanisms, 2018 - Honorable mention in the 2018 Robotart contest - Best paper award – 1 st IFIT – IFToMM Italy conference, 2016	Punti	6
Totale titoli		Punti	49,5

Pubblicazioni (riportare gli estremi di ciascuna pubblicazione valutata)		
Scalera, L., Gasparetto, A., Zanotto, D., Design and Experimental Validation of a 3-DOF Underactuated Pendulum-Like Robot (2019) IEEE/ASME Transactions on Mechatronics.	Punti	3,25
Scalera, L., Gallina, P., Seriani, S., Gasparetto, A., Cable-Based Robotic Crane (CBRC): Design and Implementation of Overhead Traveling Cranes Based on Variable Radius Drums (2018) IEEE Transactions on Robotics, 34 (2), pp. 474-485.	Punti	3,125
Scalera, L., Seriani, S., Gallina, P., Di Luca, M., Gasparetto, A., An Experimental Setup to Test Dual-Joystick Directional Responses to Vibrotactile Stimuli (2018) IEEE Transactions on Haptics, 11 (3), art. no. 8288658, pp. 378-387.	Punti	2,875
Scalera, L., Seriani, S., Gasparetto, A., Gallina, P., Watercolour Robotic Painting: a Novel Automatic System for Artistic Rendering (2019) Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications, 95 (3-4), pp. 871-886.	Punti	2,875
Scalera, L., Palomba, I., Wehrle, E., Gasparetto, A., Vidoni, R., Natural motion for energy saving in robotic and mechatronic systems (2019) Applied Sciences (Switzerland), 9 (17), art. no. 3516.	Punti	2,5
Scalera, L., Carabin, G., Vidoni, R., Wongratanaphisan, T., Energy efficiency in a 4-dof parallel robot featuring compliant elements (2019) International Journal of Mechanics and Control, 20 (2), pp. 1-9.	Punti	2,5
Maset, E., Scalera, L., Zonta, D., Alba, I.M., Crosilla, F., Fusiello, A., Procrustes analysis for the virtual trial assembly of large-size elements (2020) Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 62, art. no. 101885.	Punti	2,25
Vidoni, R., Scalera, L., Gasparetto, A., 3-D erls based dynamic formulation for flexible-link robots: Theoretical and numerical comparison between the finite element method and the component mode synthesis approaches (2018) International Journal of Mechanics and Control, 19 (1), pp. 39-50.	Punti	2,5
Trigatti, G., Boscaroli, P., Scalera, L., Pillan, D., Gasparetto, A., A new path-constrained trajectory planning strategy for spray painting robots - rev.1 (2018) International Journal of Advanced Manufacturing Technology, 98 (9-12), pp. 2287-2296.	Punti	3,125
Seriani, S., Gallina, P., Scalera, L., Lugh, V., Development of n-DoF Preloaded structures for impact mitigation in cobots (2018) ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 10 (5), art. no. 051009.	Punti	3,125
Boscaroli, P., Gasparetto, A., Scalera, L., Vidoni, R., Efficient closed-form solution of the kinematics of a tunnel digging machine (2017) ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 9 (3), art. no. 031001.	Punti	3,125
Seriani, S., Scalera, L., Caruso, M., Gasparetto, A., Gallina, P., Upside-down robots: Modeling and experimental validation of magnetic-adhesion mobile systems (2019) Robotics, 8 (2), art. no. 41.	Punti	2,75
Totale pubblicazioni	punti	34
TOTALE	PUNTI	83,5

Data, 24 marzo 2020

Prof. ROSATI Giulio Presidente

Prof. VALIGI Maria Cristina Componente

Prof. VIDONI Renato Segretario