

Commissione Giudicatrice della procedura pubblica di selezione per la chiamata di n.1 posto di professore di seconda fascia, ai sensi dell'art. 18, co.1, della Legge 30 dicembre 2010, n. 240, presso il Dipartimento di Meccanica, Matematica e Management, nel settore concorsuale e settore scientifico-disciplinare ING-IND/13 - Meccanica applicata alle macchine (cod. **PA.DMMM.18c1.19.25**), indetta con Decreto Rettorale n. 564 del 15/07/2019, il cui Avviso è stato pubblicato nella Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana - 4a Serie Speciale "Concorsi ed Esami" n. 64 del 13/08/2019.

**VERBALE N. 2**  
**(seduta del 11 novembre 2019)**

Il giorno 11 novembre 2019, alle ore 16.00, è riunita in modalità telematica la Commissione Giudicatrice della procedura valutativa per la chiamata di n. 1 posto di Professore di seconda fascia, ai sensi dell'art. 18, co.1, della Legge 30/12/2010, n. 240, presso il Dipartimento di Meccanica, Matematica e Management del Politecnico di Bari, nel S.S.D. ING-IND/13 - Meccanica applicata alle macchine (cod. **PA.DMMM.18c1.19.25**), indetta con Decreto Rettorale n. 564 del 15/07/2019, il cui Avviso è stato pubblicato nella Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana - 4a Serie Speciale "Concorsi ed Esami" n. 64 del 13/08/2019.

La Commissione valutatrice, nominata con D.R. n. 722 del 21/10/2019 è così composta:

- Prof. Giacomo Mantriota, Professore I fascia presso il Politecnico di Bari;
- Prof. Alessandro Rivola, Professore I fascia presso Università degli Studi di Bologna;
- Prof. Mauro Velardocchia, Professore I fascia presso il Politecnico di Torino;

che risultano tutti professori del settore ING-IND/13 – Meccanica Applicata alle Macchine.

I componenti della Commissione comunicano fra loro tramite telefono e posta elettronica – video conferenza.

In particolare:

- il **Prof. Giacomo Mantriota** è nel suo studio presso il Dipartimento di Meccanica, Matematica e Management in via Re David, 200 Bari con recapito telefonico ~~080201220~~ ed indirizzo di posta elettronica giacomo.mantriota@poliba.it;
- il **Prof. Alessandro Rivola** è nel suo studio presso il Dipartimento di Ingegneria Industriale dell'Università di Bologna, Via Fontanelle, 40 – Forlì, con recapito telefonico ~~054399270~~ ed indirizzo di posta elettronica alessandro.rivola@unibo.it;
- il **Prof. Mauro Velardocchia** è nel suo studio presso il Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Aerospaziale, Corso Duca degli Abruzzi, 24, Torino, con recapito telefonico ~~0112300221~~ ed indirizzo di posta elettronica mauro.velardocchia@polito.it

In apertura dell'odierna seduta, il Presidente dà atto che i criteri stabiliti dalla Commissione nella seduta del 4 novembre 2019 (verbale n. 1), sono stati pubblicati sul portale del Politecnico di Bari, sulla pagina dedicata alla procedura in epigrafe.

Di seguito, la Commissione attesta di aver preso visione dell'istanza e della documentazione ad essa allegata, prodotta dal candidato dott. Giulio Reina, rese disponibili dal Responsabile del procedimento con nota mail del 07 nov. 2019, pertanto, ciascun Commissario

dichiara di avere gli elementi necessari per procedere all'esame dei documenti, delle pubblicazioni e dei titoli presentati dal candidato, ai fini della valutazione.

Il candidato non presenta lavori in comune con i membri della Commissione.

Per i lavori in collaborazione con terzi la Commissione rileva che i contributi scientifici del candidato dott. Giulio Reina sono enucleabili e distinguibili e unanimemente delibera di ammettere alla successiva valutazione di merito tutti i lavori presentati dal candidato.

La Commissione, sulla base dei criteri di massima stabiliti nella prima riunione, esamina collegialmente il curriculum, i titoli elencati e le pubblicazioni presentate e formula la valutazione allegata al presente verbale.

Alla luce delle predette valutazioni espresse ed allegate al verbale (all. n. 1), la Commissione individua nel **prof. Giulio Reina** il candidato qualificato a svolgere le funzioni didattico scientifiche per le quali è stato bandito il posto.

Alle ore 17.10 hanno termine i lavori della Commissione.

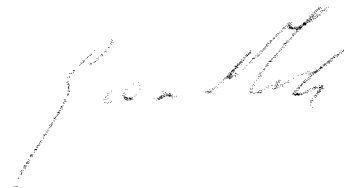
Il presente verbale è stato stilato sulla base della corrispondenza telematica intercorsa tra i membri della Commissione in data 11 novembre 2019.

Tutta la documentazione relativa alle sedute della Commissione viene inoltrata al Responsabile del procedimento per i conseguenti adempimenti.

Fatto, letto, approvato e sottoscritto dai componenti della Commissione, mediante dichiarazioni di adesione al verbale, allegate allo stesso (all. n. 2).

Bari, 11 novembre 2019

- Prof. Giacomo Mantriota (Presidente e con funzioni di segretario)
- Prof. Prof. Alessandro Rivola (Componente)
- Prof. Mauro Velardocchia (Componente)



ALLEGATO N. 1 al Verbale n. 2  
(seduta del 11 novembre 2019)

**GIUDIZIO COLLEGALE**  
**CANDIDATO: GIULIO REINA**

**CURRICULUM E TITOLI**

Nato a Bari il 17 giugno 1972

*Laurea in Ingegneria Meccanica*, votazione 109/110, al Politecnico di Bari (Aprile 2000).

*Dottore di Ricerca* in Ingegneria Meccanica conseguito presso il Politecnico di Bari in cotutorato con la University of Michigan (2004).

*Ricercatore a Tempo Indeterminato* nel S.S.D. ING-IND/13-Meccanica Applicata alle Macchine (SC 09/A2) con titolo di Professore Aggregato presso il Dipartimento di Ingegneria dell'Innovazione, Università degli Studi del Salento (2005)

*Abilitazione Scientifica Nazionale* alla seconda fascia nel SC 09/A2-Meccanica Applicata, Tornata 2012 e Tornata 2013.

**Collaborazioni con istituzioni straniere**

- Visiting scholar presso il Danish Technological Institute (DTI), Odense, Danimarca, nell'ambito del programma di mobilità del progetto Europeo: Simultaneous Safety and Surveying for Collaborative Agricultural Vehicles (S3-CAV). Ottobre 2016.
- Visiting Scientist presso l'IRSTEA (Institut National de Recherche en Sciences et Technologies pour l'Environnement et l'Agriculture), Clermont-Ferrand, Francia, nell'ambito del progetto Le Laboratoire d'Excellence IMobS3: "Innovative Mobility: Smart and Sustainable Solutions". Luglio 2014-Settembre 2014.
- Borsa di studio post-dottorato Endeavour Research Fellowship erogata dal governo Australiano per svolgere un programma di ricerca di sette mesi presso l'Australian Centre for Field Robotics, University of Sydney, Australia, Agosto 2010-Febbraio 2011. Supervisione: Prof. Hugh Durrant-Whyte (H-index=78, Google Scholar)
- Borsa di studio post-dottorato erogata dalla Japan Society for Promotion of Science (JSPS) per un soggiorno di ricerca di nove mesi, Aprile-Dicembre 2007, presso il Department of Aerospace Engineering, Tohoku University, Sendai, Giappone. Supervisione: Prof. Kazuya Yoshida (Hindex= 45, Google Scholar)
- Visiting scholar durante il dottorato di ricerca presso il Mobile Robotics Laboratory, University of Michigan, Ann Arbor, USA, dal 01-10-2002 al 01-10-2003. Supervisione: Prof. Johann Borenstein (H-index=66, Google Scholar)

**Principali progetti di ricerca e finanziamenti**

*Coordinatore scientifico* dell'Unità di ricerca afferente all'Università del Salento nell'ambito del progetto europeo: "Autonomous DEcision making (ADE)", finanziato dall'azione SPACE-12-TEC-2018: Space Robotic Cluster (H2020). La ricerca riguarderà lo sviluppo di veicoli robotizzati per l'esplorazione della superficie di Marte. Partner principali: GMV Aerospace and Defence (SP), Thales Alenia Space (IT), Deutsches Forschungszentrum fur Kunstliche Intelligenz (DE), Airbus Defence and Space LTD (UK), University of Oxford (UK), King's College London (UK), Universite Grenoble Alpes (FR), Universidad de Malaga (SP) (Biennio 2019-21)

*Coordinatore scientifico* dell'Unità di ricerca afferente all'Università del Salento nell'ambito del progetto europeo: "Agricultural Interoperability and Analysis System (ATLAS)", finanziato dall'azione H2020-DT-2018-2, Agricultural digital integration platforms (H2020). La ricerca riguarderà l'impiego di sistemi robotizzati per applicazioni di agricoltura di precisione. Partner principali: Fraunhofer (DE), AgriCircle (CH), Center for Research and Technology Hellas (CERTH) (GR), CNR(IT), Robot Makers GmbH (DE). (Triennio 2019-22)

*Coordinatore scientifico* dell'Unità di ricerca afferente all'Università del Salento nell'ambito del progetto europeo: "Simultaneous Safety and Surveying for Collaborative Agricultural Vehicles (S3-CAV)", finanziato dall'azione ERA-Net ICT-AGRI-II (VII Programma Quadro). La ricerca ha riguardato lo studio e lo sviluppo di veicoli agricoli ad elevata automazione. Partner principali: Danish Technological Institute (DK), Fraunhofer IAIS (DE), AgriCircle (CH), ISSIA-CNR (IT). (Biennio 2016-17):

*Coordinatore scientifico* dell'Unità di ricerca afferente all'Università del Salento nell'ambito del progetto europeo: "Ambient Awareness for Autonomous Agricultural Vehicles (QUAD-AV)", finanziato dall'azione ERA-Net ICT-AGRI (VII Programma Quadro). La ricerca ha riguardato lo sviluppo di sistemi e metodologie per la navigazione autonoma di veicoli robotizzati in ambiente agricolo con l'obiettivo di realizzare un prototipo di trattore completamente autonomo. Partner principali: CLAAS Agrosystems (DK), Danish Technological Institute (DK), Fraunhofer IAIS (DE), IRSTEA (FR) (Biennio 2011-13).

Il dott. Reina è stato Componente di Numerosi altri progetti di Ricerca a carattere Nazionale e Internazionale.

Ha partecipato alla creazione di spin-off accademici. In particolare, è stato referente universitario del progetto spin-off DronyX dell'Università del Salento e consulente scientifico dell'impresa spin-off NITENS s.r.l dell'Università del Salento. Inoltre, l'Ing. Reina è referente scientifico delle seguenti start-up innovative nate in ambito universitario: BionIT Labs (sviluppo di dispositivi medicali) e Robodyne (sviluppo di robot mobili fuori strada).

#### **Attività Seminariali**

- Combining radar and vision for self-supervised ground segmentation in outdoor environments, presentazione svolta all'European Robotics Forum, Odense, Denmark, March 7, 2012.
- Slippage detection and odometry correction for mobile robots and planetary rovers, seminario svolto presso il Department of Aerospace Engineering della Tohoku University, Sendai, Japan, May 15, 2007.
- Robotica mobile per applicazioni spaziali, corso seminariale tenuto all'interno dell'insegnamento di Meccanica dei Robot, Laurea quinquennale in Ingegneria Meccanica, Politecnico di Bari, marzo-aprile 2004.
- Motion of a spherical mobile robot on rough-terrain, presentazione tenuta presso il Mobile Robotics Laboratory dell'Università del Michigan, Ann Arbor, US, 14 Marzo 2003.

#### **Attività accademiche e istituzionali**

Principali attività accademiche e istituzionali del candidato:

- Responsabile scientifico del Laboratorio di Meccanica Applicata-Sezione: Mobilità Robotizzata (Robotic Mobility Lab) del Dipartimento di Ingegneria dell'Innovazione, Università del Salento.
- Componente del Collegio dei Docenti del Dottorato in "Ingegneria Meccanica ed Industriale", Università del Salento.
- Referente per l'Università del Salento nell'ambito del tavolo tecnico regione Puglia per l'Elaborazione del "Piano regionale per il trasferimento tecnologico, la ricerca, la qualificazione professionale in materia di agricoltura di precisione", N.R. Prot. 82078 del 25/03/2019, Università del Salento.
- Docente Responsabile del Gruppo di Riesame per il Corso di Laurea in Ingegneria Industriale, sede di Lecce, Università del Salento, Aa.Aa. dal 2012-13 all'a.a. 2018-19:

È stato Componente del Comitato Tecnico e Organizzatore di 19 Congressi Internazionali dal 2004 ad oggi.

#### **Attività editoriale e organizzazione conferenze**

- Guest Editor, *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics. Focused Section on Mechatronics Applications in Agriculture*, 2017
- Assistant Editor *International Journal of Heavy Vehicle Systems*
- Membro Editorial board *International Journal of Advanced Robotic Systems*
- Membro Editorial board *Vehicle* (ISSN 1996-2017)
- Membro Editorial Board *Sensor Review*, The International journal of Sensing for Industry, Emerald Group Publishing
- Membro Editorial Board *Frontiers in Humanoid Robotics*
- Membro Editorial Board *Advances in Robotics Research* (ARR)

È Referee di numerose riviste internazionali nell'ambito della Meccanica delle Macchine, Robotica e Automotive.

#### **Premi e Borse di Studio**

- Best paper award, at the 4th IFToMM Symposium on Mechanism Design for Robotics (MEDER) 2018: G. Zappatore, G. Reina and A. Messina, "A Proposed Software Framework for Studying the Grasp Stability of Underactuated Fingers".
- Best paper award, at the First International Conference of IFToMM ITALY (IFIT) 2016: G. Zappatore, G. Reina and A. Messina, "Adam's hand: an underactuated robotic end-effector". Endeavour Research Fellowship, Agosto 2010-Febbraio 2011.
- Springer Best paper award, Towards Autonomous Robotic Systems (TAROS) 2011. Reina G., Underwood J., and Brooker G., "Short-range Radar Perception in Outdoor Environments".
- Japan Society for Promotion of Science (JSPS) Fellowship, Aprile-Dicembre 2007.
- Emerald Literati Network Outstanding Paper Award in the topic of Advanced Automation 2007. Milella A., Reina G., Foglia M., "Computer Vision Technology for Agricultural Robotics", *Sensor Review*, Vol. 26, No. 4, pp. 290-300, Novembre 2006.

### Attività di ricerca

Il candidato è autore complessivamente di 130 lavori pubblicati su riviste scientifiche nazionali e internazionali e Atti di Congressi Nazionali e Internazionali.

Principali aree di ricerca:

- Robotica per esplorazione planetaria, con particolare riguardo alla sintesi, progettazione funzionale e realizzazione di robot per esplorazione planetaria.
- Dinamica del veicolo, con particolare riguardo alla modellistica dinamica e identificazione dei parametri della risposta dinamica di robot mobili o veicoli ad elevata automazione.
- Robotica agricola, con particolare riguardo alla modellistica dinamica, progettazione funzionale e realizzazione di robot ad elevata automazione operanti in ambito agricolo.
- Veicoli a guida autonoma, con particolare riguardo alla navigazione di veicoli ad elevata automazione.

### Indicatori bibliometrici in Scopus:

Numero complessivo di lavori indicizzati Scopus: 89, di cui 47 su riviste scientifiche internazionali.

Numero complessivo di citazioni: 966. Hindex: 19.

La Commissione, all'unanimità, in virtù delle attività dichiarate dal candidato, pienamente coerenti con il S.S.D. ING-IND/13 e svolte con adeguata continuità temporale, attribuisce un punteggio di 28 (su un valore max di 30) al curriculum del candidato.

### PUBBLICAZIONI PRESENTATE (IN NUMERO MASSIMO DI 16)

n.	Pubblicazione	Criterio 2a) Originalità innovatività	Criterio 2b) Congruenza	Criterio 2c) Apporto individuale	Criterio 2d) Rilevanza della collocazione editoriale
1	Reina G., Messina A., "Vehicle dynamics estimation via augmented Extended Kalman Filtering", Measurement, 133, pp. 383-395, 2019.	eccellente	eccellente	eccellente	ottimo
2	Reina G , Foglia M., "Modelling and handling dynamics of a wind-driven vehicle", Vehicle System Dynamics, 57(5), pp. 697-720, 2019.	ottimo	eccellente	eccellente	ottimo
3	Reina G , Leanza A., Messina A., "On the vibration analysis of off-road vehicles: Influence of terrain deformation and irregularity", Journal of Vibration and Control, 24 (22), pp. 5418-5436, 2018.	ottimo	eccellente	ottimo	eccellente

4	Bellone M., Reina G., Caltagirone L, Wahde M., "Learning Traversability From Point Clouds in Challenging Scenarios", IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems 19 (1), 296-305, 2018.	eccellente	ottimo	buono	eccellente
5	Reina G., Milella A., Galati R., "Terrain assessment for precision agriculture using vehicle dynamic modelling", Biosystems Engineering, Vol. 162, pp. 124-139, 2017.	ottimo	eccellente	ottimo	ottimo
6	Reina G., Paiano M., and Claraco-Blanco J.L., "Vehicle parameter estimation using a model-based estimator", Mechanical Systems and Signal Processing, Vol. 87, pp. 227 241, 2017.	eccellente	eccellente	ottimo	eccellente
7	Reina G. and Galati R., "Slip-based Terrain Estimation with a Skid-Steer Vehicle", Vehicle System Dynamics, 54 (10), pp. 1384-1404, 2016.	Ottimo	eccellente	eccellente	Ottimo
8	Reina G., Gentile A., Messina A., "Tyre pressure monitoring using a dynamical model-based estimator", Vehicle System Dynamics, Vol. 53(4), pp. 568-586, 2015.	eccellente	eccellente	Ottimo	Ottimo
9	Reina G. and Foglia M., "On the Mobility of All-terrain Rovers", Industrial Robot, 40(2), pp. 121-131, 2013.	Ottimo	eccellente	eccellente	Buono
10	Reina G., "Cross-Coupled Control for All-Terrain Rovers", Sensors, 13(1), pp. 785-800, 2013.	Buono	eccellente	eccellente	Ottimo
11	Reina G., Milella A., and Underwood J., "Self-learning classification of radar features for scene understanding", Robotics and Autonomous Systems,	eccellente	Ottimo	Ottimo	Ottimo

	Vol. 60, No. 11, pp. 1377-1388, 2012				
12	Reina G., Underwood J., Brooker G., and Durrant-Whyte H., "Radar-based Perception for Autonomous Outdoor Vehicles", Journal of Field Robotics, Vol. 28, No. 6, pp. 894-913, 2011	eccellente	ottimo	buono	eccellente
13	Rohmer E., Reina G., and Yoshida K., "Dynamic Simulation-Based Action Planner for a Reconfigurable Hybrid Leg-Wheel Planetary Exploration Rover", Advanced Robotics, 24 (8-9), pp. 1219-1238, 2010.	ottimo	eccellente	ottimo	Buono
14	Reina G., Ojeda L., Milella A., and Borenstein J., "Wheel Slippage and Sinkage Detection for Planetary Rovers," Special Issue on Biomimetics and Novel Aspects in Robotics, IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 11(2), pp. 185-195, 2006.	eccellente	eccellente	buono	eccellente
15	Ojeda L., Cruz D., Reina G., and Borenstein J., "Current-based Slippage Detection and Odometry Correction for Mobile Robots and Planetary Rovers," IEEE Transactions on Robotics, 22(2), pp. 366-378, 2006	eccellente	eccellente	buono	eccellente
16	Foglia M., Reina G., "Agricultural Robot for Radicchio Harvesting", Journal of Field Robotics, Special Issue on Field and Service Robotics, 23(6/7), pp. 363-377, 2006.	eccellente	eccellente	eccellente	eccellente

**La Commissione, all'unanimità, tenendo conto dei giudizi riportati nella tabella precedente per ciascuna pubblicazione presentata dal candidato e valutando ottima la continuità temporale, attribuisce il punteggio di 45 (su un valore max di 50) alle pubblicazioni presentate dal candidato.**



## ATTIVITÀ DIDATTICA

Il candidato ha svolto attività didattica, con continuità dall'a.a. 2004-05 ad oggi, presso l'Università del Salento e il Politecnico di Bari.

In particolare è stato titolare o supplente di 31 insegnamenti in: Meccanica del Veicolo, Dispositivi e Sistemi Meccanici, Elementi di Meccanica Applicata, Meccanica dei Robot, Meccanica Applicata, Simulation Tools and Software for Mechatronics and Robotics.

Il dott. Reina è stato Relatore di 4 Dottorandi ed è stato Responsabile di 3 Assegnisti di Ricerca.

Relatore e Correlatore di 52 tesi di Laurea svolte nell'ambito dei Corsi di Laurea Specialistica / Magistrale in Ingegneria Meccanica, dell'Automazione (n.34) e dei Corsi di Laurea in Ingegneria Gestionale e Industriale (n.14) presso l'Università del Salento, e dei Corsi di Laurea Specialistica/Magistrale in Ingegneria Meccanica (n.4) presso il Politecnico di Bari.

La commissione giudica l'attività didattica svolta dal candidato pienamente congruente con l'SSD ING-ID/13.

**La Commissione, all'unanimità, attribuisce un punteggio di 20 (su un valore max di 20) all'attività didattica del candidato.**

## GIUDIZIO FINALE

Il candidato presenta un'ampia attività scientifica svolta principalmente nell'ambito della Dinamica del veicolo, Robotica per esplorazione planetaria, Robotica agricola, Veicoli a guida autonoma. Le pubblicazioni presentate dal candidato mostrano un elevato rigore scientifico e metodologico e un approccio sia teorico che sperimentale. I lavori sono stati pubblicati su riviste mediamente ad elevato impatto, hanno avuto una eccellente diffusione in ambito internazionale e sono tutte congruenti con l'SSD ING-IND/13.

Numerose le collaborazioni internazionali e le attività editoriali sviluppate dal candidato. Il dott. Reina è stato Coordinatore scientifico di molteplici progetti di ricerca, tra cui quattro Europei. La produzione scientifica è stata svolta con ottima continuità temporale.

L'attività didattica svolta dal candidato è stata ampia e congruente.

Il curriculum scientifico e i titoli presentati dal candidato sono complessivamente di eccellente livello ai fini della presente procedura.

Il punteggio complessivo attribuito al candidato risulta pari a 93/100.

La commissione attribuisce all'unanimità una valutazione complessiva **eccellente**.

## POLITECNICO DI BARI

Commissione Giudicatrice della procedura pubblica di selezione per la chiamata di n.1 posto di professore di seconda fascia, ai sensi dell'art. 18, co.1, della Legge 30 dicembre 2010, n. 240, presso il Dipartimento di Meccanica, Matematica e Management, nel settore concorsuale e settore scientifico-disciplinare ING-IND/13 - Meccanica applicata alle macchine (cod. **PA.DMMM.18c1.19.25**), indetta con Decreto Rettorale n. 564 del 15/07/2019, il cui Avviso è stato pubblicato nella Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana - 4a Serie Speciale "Concorsi ed Esami" n. 64 del 13/08/2019.

### DICHIARAZIONE

Il sottoscritto Prof. Mauro Velardocchia, componente della Commissione giudicatrice, nominata con D.R. n. 722 del 21/10/2019, della procedura pubblica di selezione per la chiamata di n.1 posto di professore di II fascia, come specificato in epigrafe, dichiara con la presente di aver partecipato, per via telematica, alla seduta della Commissione giudicatrice tenutasi il giorno 11 novembre 2019 per la valutazione della documentazione prodotta dal candidato e la formulazione del giudizio collegiale sintetico.

Dichiara, altresì, di concordare, approvare e sottoscrivere il contenuto del verbale n. 2 in data 11 novembre 2019.

Torino, 11.11.2019

Firma



## POLITECNICO DI BARI

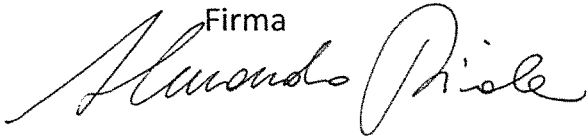
Commissione Giudicatrice della procedura pubblica di selezione per la chiamata di n.1 posto di professore di seconda fascia, ai sensi dell'art. 18, co.1, della Legge 30 dicembre 2010, n. 240, presso il Dipartimento di Meccanica, Matematica e Management, nel settore concorsuale e settore scientifico-disciplinare ING-IND/13 - Meccanica applicata alle macchine (cod. PA.DMMM.18c1.19.25), indetta con Decreto Rettorale n. 564 del 15/07/2019, il cui Avviso è stato pubblicato nella Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana - 4a Serie Speciale "Concorsi ed Esami" n. 64 del 13/08/2019.

### DICHIARAZIONE

Il sottoscritto Prof. Alessandro Rivola, componente della Commissione giudicatrice, nominata con D.R. n. 722 del 21/10/2019, della procedura pubblica di selezione per la chiamata di n.1 posto di professore di II fascia, come specificato in epigrafe, dichiara con la presente di aver partecipato, per via telematica, alla seduta della Commissione giudicatrice tenutasi il giorno 11 novembre 2019 per la valutazione della documentazione prodotta dal candidato e la formulazione del giudizio collegiale sintetico.

Dichiara, altresì, di concordare, approvare e sottoscrivere il contenuto del verbale n. 2 in data 11 novembre 2019.

Forlì, 11.11.2019

Firma  


(si allega copia di documento di riconoscimento)