



**Allegato: scheda di valutazione Titoli**

**Pubblica selezione, per titoli (*e colloquio*), per il conferimento di n. 1 borsa di ricerca, ai sensi dell'art. 18, comma 5, della legge 240 del 31.12.2010 e del Regolamento di Ateneo per il conferimento di borse di ricerca, dal titolo**

**“Sviluppo di sistemi di controllo innovativi software/hardware per una classe di robot quadrupedi tipo Mini-Cheetah”, (D.R. n. 1569 dell'11 maggio 2021), pubblicato sul sito web di Ateneo in data 11 maggio 2021 scadenza 31 maggio 2021**

Dott. LI NOCE ALESSIA

|   |
|---|
| <p>1. Classe di laurea di I livello ed argomento tesi di laurea triennale, valutato in base alla attinenza con la tematica della borsa: <b>max 10 pt.</b><br/>Tesi di laurea triennale in Ingegneria Informatica L8 dal titolo: “Algoritmi di navigazione per robot bio-ispirati in ambienti non strutturati”.<br/><b>Punti 10</b></p>  |
| <p>2a. Conoscenza documentata della tematica della borsa: voto di laurea magistrale e argomento della tesi di laurea magistrale valutato in base all'attinenza con la tematica della borsa: <b>max. 50 pt;</b><br/>Voto di Laurea: 110/110e lode<br/>Argomento tesi di laurea magistrale: “framework per la gestione della locomozione del robot quadrupede mini-cheetah”<br/><b>Punti 50</b></p>   |
| <p>2b. Conoscenza documentata della tematica della borsa: Eventuali pubblicazioni e relativa rilevanza in relazione agli argomenti della borsa: <b>max. 10 pt;</b><br/>La candidata risulta co-autrice di una pubblicazione dal titolo “Learning traversability map of different robotic platforms for unstructured terrains path planning”, pubblicata alla conferenza IEEE IJCNN 2020<br/><b>Punti 5</b></p>  |
| <p>2c. Conoscenza documentata della tematica della borsa: eventuali altri titoli, incluse esperienze di laboratorio, se rilevanti ai fini della borsa: <b>max 25 pt.;</b><br/>La candidata è risultata assegnataria di:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- <u>Una borsa di studio di 5 mesi</u> (11/2020 – 04/2021): tematica: “Sviluppo di un algoritmo di localizzazione attraverso l'utilizzo di Arduino e STM32. Progettazione e strutturazione di piattaforma adattabile per esplorazione ambienti non strutturati”;</li><li>- <u>Membro di MBZIRC TEAM UNICT</u>: competizione robotica internazionale, in cui ha acquisito esperienza in Implementazione di ambienti di simulazione tramite il simulatore Gazebo; Supporto in implementazione algoritmo di controllo di sistemi UA;</li><li>- <u>Una borsa di studio di 5 mesi</u> (07/2019 – 11/2019): tematica: “Sviluppo di strategie software/hardware per il controllo e la movimentazione in ambienti non strutturati” nell'ambito del progetto CLARA (Cloud pLatform and smart underground imaging for natural Risk Assessment)</li></ul> <p><b>Punti 22</b></p> |

3. Buona conoscenza della lingua inglese: **max 5 pt.**

La candidata si è laureata in Automation Engineering, corso di laurea in lingua inglese, inoltre ha prodotto una pubblicazione scientifica in lingua inglese. Si puo' pertanto assegnare una conoscenza di base della lingua

**Punti 3**

**TOTALE punti 90/100**

Letto, approvato e sottoscritto.

Presidente: prof. Giuseppe Nunnari

Componente: prof. Paolo Pietro Arena

Segretario: prof. Riccardo Caponetto