

**UOR DEIB**

**Dipartimento di Elettronica, Informazione  
e Bioingegneria**

**IL DIRETTORE**

- VISTA** la Legge 7 agosto 1990, n. 241, “Nuove norme in materia di procedimento amministrativo e di diritto di accesso ai documenti amministrativi” e successive modificazioni ed integrazioni;
- VISTA** la Legge 14 gennaio 1994, n. 20, “Disposizioni in materia di giurisdizione e controllo della Corte dei Conti”, e successive modificazioni ed integrazioni;
- VISTO** il D.P.R. 28 dicembre 2000, n. 445, “Testo unico delle disposizioni legislative e regolamentari in materia di documentazione amministrativa (Testo A)”, e successive modificazioni ed integrazioni;
- VISTO** il Decreto Legislativo 30 marzo 2001, n. 165, “Norme generali sull’ordinamento del lavoro alle dipendenze delle amministrazioni pubbliche” e successive modificazioni e integrazioni e, in particolare, l’art. 7, comma sesto;
- VISTO** il Regolamento Europeo GDPR (General Data Protection Regulation) 2016/679 del 27 aprile 2016 relativo alla protezione delle persone fisiche con riguardo al trattamento dei dati personali;
- VISTA** la Legge 30.12.2010, n. 240;
- VISTO** il D.R. 828/AG del 14 marzo 2014, recante il “Regolamento per l’Amministrazione, la Finanza e la Contabilità” del Politecnico di Milano, e in particolare gli artt. 31, comma terzo, 59, 61, lett. h) e 84;
- VISTO** il D.D. 2187/AG del 30 luglio 2013, con il quale viene integrato l’art. 1 comma 4 del Regolamento per la disciplina delle procedure comparative per il conferimento di incarichi individuali di collaborazione di natura autonoma;
- VISTO** il D.R. n. 9754 del 19 dicembre 2019, recante il “Regolamento per la disciplina delle procedure comparative per il conferimento di incarichi individuali di collaborazione di natura autonoma”;
- VISTO** il Codice etico di comportamento del Politecnico di Milano, emanato con Rep. n. 2852 Prot. n. 53516 del 31 03 2021;
- CONSIDERATA** l’oggettiva impossibilità di ricorrere all’utilizzo delle risorse umane, in possesso di specifica qualificazione, disponibili all’interno della struttura. Avviso interno di manifestazione di interesse n. 148 Prot. n. 0287394 del 19-11-2025;
- VISTO** il Bando n. 2025\_VALCOMP\_DEIB\_152: procedura di valutazione comparativa per il conferimento di sedici incarichi di collaborazione presso il Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria per attività di supporto alla ricerca **"Sviluppo di algoritmi di stima e controllo per sistemi dinamici in ambito veicolare"** - prot. n. 293558/2025 del 26/11/2025 - [UOR: SI000129 - Classif. VII/16];
- VISTA** la nomina della Commissione di cui agli estremi: prot. n. 315109/2025 del 15/12/2025 - [UOR: SI000129 - Classif. VII/16];
- VISTI** gli atti relativi all’espletamento della selezione medesima;

**DECRETA**

**Art. 1**

Sono approvati gli atti e la seguente graduatoria di merito della procedura di valutazione comparativa per l'affidamento di sedici incarichi di collaborazione, presso il Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria del Politecnico di Milano del bando n. 2025\_VALCOMP\_DEIB\_152 "Sviluppo di algoritmi di stima e controllo per sistemi dinamici in ambito veicolistico" - prot. n. 293558/2025 del 26/11/2025 - [UOR: SI000129 - Classif. VII/16]:

	COGNOME E NOME	
1	Specchia Simone	<i>vincitore</i>
2	Bavaresco Giuseppe	<i>vincitore</i>
3	Van Bladel Giuliano	<i>vincitore</i>
4	Marra Alessio	<i>vincitore</i>
5	De Luca Alessandro	<i>vincitore</i>
6	Francescone Stella	<i>vincitrice</i>
7	Bevilacqua Simone	<i>vincitore</i>
8	Bugatti Francesca	<i>vincitrice</i>
9	Delfrate Luca	<i>vincitore</i>
10	Fassini Michele	<i>vincitore</i>
11	Invrea Francesco	<i>vincitore</i>
12	Zanfrini Alessandro	<i>vincitore</i>
13	Gregori Alessandro	<i>vincitore</i>
14	Varesi Andrea	<i>vincitore</i>
15	Torsani Lorenzo	<i>vincitore</i>
16	Sordetti Fabrizio	<i>vincitore</i>

**Art. 2**

A seguito di quanto disposto all'art.1 viene approvato il conferimento dell'incarico ai dottori: Specchia Simone, Bavaresco Giuseppe, Van Bladel Giuliano, Marra Alessio, De Luca Alessandro, Francescone Stella, Bevilacqua Simone, Bugatti Francesca, Delfrate Luca, Fassini Michele, Invrea Francesco, Zanfrini Alessandro, Gregori Alessandro, Varesi Andrea, Torsani Lorenzo e Sordetti Fabrizio.

Sulla base delle competenze dei candidati desumibili dal c.v. gli obiettivi assegnati sono i seguenti:

Obiettivo 1: Sviluppo di algoritmi per la segmentazione stradale LiDAR-camera: assegnato a Bevilacqua Simone;

Obiettivo 2: Sviluppo di algoritmi per il rilevamento dell'obsolescenza delle mappe LiDAR: assegnato a Fassini Michele;



**POLITECNICO**

**MILANO 1863**

Obiettivo 3: Sviluppo di algoritmi di localizzazione camera-based in pista: assegnato a

Torsani Lorenzo;

Obiettivo 4: Sviluppo di algoritmi di supervisione attiva remota: assegnato a Varesi Andrea;

Obiettivo 5: Sviluppo di UX per supervisione attiva remota: assegnato a Sordetti Fabrizio;

Obiettivo 6: Sviluppo di algoritmi di lane keeping camera-based in veicoli: assegnato a Invrea Francesco;

Obiettivo 7: Sviluppo di algoritmi di motion planning in scenari urbani, con focus sulle intersezioni: assegnato a Bugatti Francesca;

Obiettivo 8: Sviluppo di algoritmi di motion planning in scenari extraurbani, con focus sui cambi di corsia: assegnato a Gregori Alessandro;

Obiettivo 9: Sviluppo di una procedura per la generazione di mappe vettoriali per la guida autonoma: assegnato a Delfrate Luca;

Obiettivo 10: Sviluppo di algoritmi di rilevazione e mitigazione di fenomeni di acquaplano in veicoli: assegnato a Zanfrini Alessandro;

Obiettivo 11: Sviluppo algoritmi di detection segnaletica verticale e riconoscimento dello stato semaforico: assegnato a De Luca Alessandro;

Obiettivo 12: Sviluppo di algoritmi di pianificazione globale del percorso: assegnato a Marra Alessio;

Obiettivo 13: Sviluppo di algoritmi di mappatura dell'ambiente urbano: assegnato a Specchia Simone;

Obiettivo 14: Sviluppo di algoritmi di localizzazione LiDAR: assegnato a Van Bladel Giuliano;

Obiettivo 15: Sviluppo di algoritmi per la gestione degli attraversamenti pedonali: assegnato a Francescone Stella;

Obiettivo 16: Sviluppo di algoritmi di controllo dinamica veicolo multi-attuatore: assegnato a Bavaresco Giuseppe.

Il Direttore del Dipartimento  
Prof. Sergio Matteo Savaresi

Documento firmato digitalmente ai sensi del CAD – D. Lgs. 82/2005 e s. m. e i., art. 21 c.

1-2