

ALLEGATO B

**PUNTEGGI ATTRIBUITI AI TITOLI E ALLE PUBBLICAZIONI
PRESENTATI DA CIASCUN CANDIDATO**

CANDIDATO: DOTT. **ZOHAIB MOHAMMAD**

<p>Titoli e curriculum scientifico professionale</p>	<p>Punti 9,5 (max 15 punti)</p> <ul style="list-style-type: none"> - Curriculum scientifico professionale: fino a punti 6: punti 3 - Esperienze di studio e/o lavoro pertinenti agli argomenti del programma in sedi qualificate nazionali o estere: fino a punti 2: punti 1,5 - Borse di studio o ricerca pertinenti agli argomenti del programma presso università/enti di ricerca: al massimo 2 punti per ogni anno fino a punti 4: punti 1 - Conoscenza di strumenti per lo sviluppo hardware e software: fino a punti 4: punti 4 - Titolarità di brevetti: fino a punti 1: punti 0
<p>Pubblicazioni</p>	<p>Punti 7 (max 25 punti)</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pubblicazioni su rivista internazionale attinente alle tematiche dell'assegno: fino a 3 punti per ognuna per un massimo complessivo di punti 10: - "CDHN: Cross-Domain Hallucination Network For 3D Key-points Estimation", punti 0 - "A featureless approach for object detection and tracking in dynamic environments, punti 1,5 - "A Novel Goal-Oriented Strategy For Mobile Robot Navigation Without Sub-Goals Constraint", punti 1,5 - "An Improved Algorithm for Collision Avoidance in Environments Having U and H Shaped Obstacles", punti 1,5 - "Control Strategies for Mobile Robot With Obstacle Avoidance" punti 1,5 <p style="text-align: right;">Totale rivista: punti 6</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pubblicazioni su atti di congresso internazionale (indicizzato SCOPUS/WOS) attinente alle tematiche dell'assegno: fino a 1 punti per ognuna per un massimo complessivo di punti 8: - "SelfGeo: Self-supervised and Geodesic-consistent Estimation of Key-points on Deformable Shapes", punti 0

	<ul style="list-style-type: none"> - “SC3K: Self-supervised and Coherent 3D Keypoints Estimation from Rotated, Noisy, and Decimated PCD”, punti 0 - “3D Key-points Estimation From Single-view RGB Images”, punti 0 - “Towards Reconstruction of 3D Shapes in a Realistic Environment”, - “An Autonomous Seeder for Maize Crop”, punti 0 - “A Centralized Architecture for Inventory Management Using RFID”, punti 0 - “Addressing Collision Avoidance and Nonholonomic Constraints of a Wheeled Robot: Modeling and Simulation”, punti 0,5 - “IBA : Intelligent Bug Algorithm - A Novel Strategy to Navigate Mobile Robots Autonomously”, punti 0,5 <p style="text-align: right;">Totale conferenze: punti 1</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ogni altra pubblicazione indicizzato SCOPUS/WOS: fino a 1 punti per ognuna per un massimo complessivo di punti 7: punti 0
TOTALE	16,5/40

CANDIDATO: DOTT. DELBENE ANDREA

Titoli e curriculum scientifico professionale	Punti 12,5 (max 15 punti) <ul style="list-style-type: none"> - Curriculum scientifico professionale: fino a punti 6: punti 5 - Esperienze di studio e/o lavoro pertinenti agli argomenti del programma in sedi qualificate nazionali o estere: fino a punti 2: punti 0,5 - Borse di studio o ricerca pertinenti agli argomenti del programma presso università/enti di ricerca: al massimo 2 punti per ogni anno fino a punti 4: punti 3 - Conoscenza di strumenti per lo sviluppo hardware e software: fino a punti 4: punti 4 - Titolarità di brevetti: fino a punti 1: punti 0
Pubblicazioni	Punti 4,5 (max 25 punti) <ul style="list-style-type: none"> - Pubblicazioni su rivista internazionale attinente alle

	<p>tematiche dell'assegno: fino a 3 punti per ognuna per un massimo complessivo di punti 10:</p> <ul style="list-style-type: none"> - "Visual Servoed Autonomous Landing of an UAV on a Catamaran in a Marine Environment," punti 2 <p style="text-align: right;">Totale rivista: punti 2</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pubblicazioni su atti di congresso internazionale (indicizzato SCOPUS/WOS) attinente alle tematiche dell'assegno: fino a 1 punti per ognuna per un massimo complessivo di punti 8: - "Recovery Techniques for a Multi-UAV System Transporting a Payload" punti 1 - "Cables Tension Modeling for Multi-UAV Payload Transportation," punti 1 - "Trajectory generation and tracking for phugoid maneuvers using a mini-airplane," punti 0,5 <p style="text-align: right;">Totale conferenze: punti 2,5</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ogni altra pubblicazione indicizzato SCOPUS/WOS: fino a 1 punti per ognuna per un massimo complessivo di punti 7: <p style="text-align: right;">punti 0</p>
TOTALE	17/40