

Procedura valutativa interna del Dr. Mirko Leomanni, Ricercatore a tempo determinato – GSD 09/IINF-04 Automatica – SSD IINF-04/A Automatica - ai fini dell'inquadramento nel ruolo di professore associato

CODICE PROCEDURA: 37/2026

VERBALE N. 2

Valutazione del curriculum e delle attività del candidato, predisposizione della terna e sorteggio dell'argomento della prova didattica

La Commissione esaminatrice della procedura valutativa interna indetta con Decreto Rettorale n. 272/2026, ai fini dell'inquadramento del Dr. Mirko Leomanni nel ruolo di Professore Associato nel GSD 09/IINF-04 Automatica – SSD IINF-04/A Automatica, nominata con Decreto Rettorale n. 306/2026 del 16 settembre 2026, è composta dai seguenti professori:

Nome e Cognome	Fascia	GSD	SSD	Ateneo di appartenenza
Stefano BATTILOTTI	I [^]	09/IINF-04	IINF-04/A	Sapienza Università di Roma
Barbara MARTINI	I [^]	01/INFO-01	INFO-01/A	Università Telematica "Universitas Mercatorum"
Luca POTI'	I [^]	09/IINF-03	IINF-03/A	Università Telematica "Universitas Mercatorum"

La Commissione, avvalendosi di strumenti telematici di lavoro collegiale, si riunisce al completo il giorno 19/10/2026 alle ore 16:00. Il Presidente è il Prof. Stefano Battilotti e il Segretario è la Prof.ssa Barbara Martini, come stabilito nel Verbale n. 1 del 13/10/2026.

Il Presidente dà atto che, successivamente alla prima riunione, l'Amministrazione ha reso disponibile alla Commissione, mediante condivisione di un collegamento Google Drive, la documentazione presentata dal candidato. Tutti i componenti dichiarano di avere avuto accesso alla documentazione e di averla esaminata.

La documentazione resa disponibile comprende:

- la domanda di ammissione alla procedura e la richiesta di sottoposizione a valutazione;
- il curriculum vitae;
- la relazione dettagliata sulle attività di didattica, ricerca e terza missione;
- la lista completa delle pubblicazioni;
- l'elenco delle dodici pubblicazioni presentate ai fini della valutazione;

- la copia integrale delle dodici pubblicazioni presentate;
- il documento di identità.

La Commissione prende atto che il Decreto Rettorale n. 272/2026 ha indetto la procedura nei confronti del Dr. Mirko Leomanni, dando atto del possesso dei requisiti previsti dall'art. 24, comma 5, della legge n. 240/2010 e dell'Abilitazione Scientifica Nazionale richiesta per il GSD 09/IINF-04 e il SSD IINF-04/ A Automatica.

Ciascun commissario, presa visione del nominativo del candidato, dichiara che non sussistono situazioni di incompatibilità ai sensi degli artt. 51 e 52 c.p.c. e che non sussistono rapporti di parentela o affinità fino al quarto grado con il Dr. Mirko Leomanni.

La Commissione, avendo già esaminato i documenti individualmente, procede alla valutazione collegiale del curriculum, dell'attività didattica e di servizio agli studenti, dell'attività di ricerca scientifica, delle attività di valorizzazione delle conoscenze e della produzione scientifica del candidato, applicando i criteri determinati nell'Allegato 1 al Verbale n. 1 e gli artt. 3, 4 e 5 del Regolamento di Ateneo emanato con D.R. 190 del 24/06/2026.

La Commissione formula valutazioni qualitative motivate. Le espressioni descrittive utilizzate non costituiscono una scala di punteggio, non introducono soglie o pesi ulteriori rispetto ai criteri già determinati e non sono soggette a una regola numerica di aggregazione. La valutazione collegiale è riportata nell'Allegato 1, che costituisce parte integrante del presente verbale.

Predisposizione della terna e sorteggio

Conclusa la valutazione documentale, la Commissione predetermina la seguente terna di argomenti, tutti compresi nel GSD 09/IINF-04 Automatica:

TRACCIA N. 1 – Sintesi di sistemi a retroazione dallo stato con assegnazione degli autovalori

TRACCIA N. 2 – Il criterio di Nyquist nell'analisi di stabilità dei sistemi a retroazione

TRACCIA N. 3 – Il luogo delle radici per la sintesi dei sistemi a retroazione.

Il Presidente si incarica di trasmettere il presente verbale con l'Allegato 1 al responsabile del procedimento, ai fini degli adempimenti di competenza e della pubblicazione sul sito istituzionale.

La seduta è tolta alle ore 16:50.

Roma, 19/10/2026

IL PRESIDENTE

Prof. Stefano Battilotti

Firmato digitalmente
da STEFANO BATTILOTTI
in data 19/10/2026

IL SEGRETARIO

Prof.ssa Barbara Martini

BARBARA
MARTINI
20.10.2026
14:06:11
GMT+02:00



MEMBRO COMMISSIONE

Prof. Luca Potì

Collegati in via telematica



LUCA POTI'
20.10.2026
09:27:06
GMT+02:00

ALLEGATO 1 AL VERBALE N. 2

VALUTAZIONE COLLEGIALE DEL CANDIDATO

Candidato: Mirko Leomanni

La Commissione procede alla valutazione sulla base dei criteri definiti nella riunione preliminare, esaminando il curriculum vitae e la relazione sulle attività presentati dal candidato nonché le 12 pubblicazioni presentate.

Il candidato Mirko Leomanni ha conseguito il dottorato in Ingegneria dell'Informazione e Scienza presso l'Università di Siena nel 2015. Dopo esperienze professionali e di ricerca nel settore aerospaziale e incarichi di ricerca presso l'Università di Siena, è stato ricercatore a tempo determinato di tipo A presso l'Università di Perugia dal 2021 al 2024. Dal giugno 2025 è ricercatore in tenure track presso Universitas Mercatorum. Ha conseguito l'Abilitazione Scientifica Nazionale alla seconda fascia nei settori concorsuali 09/G1 e 09/A1. Il suo profilo scientifico si colloca nell'ambito dell'Automatica, con particolare riferimento al controllo robusto e predittivo, ai metodi data-driven e alle applicazioni robotiche e aerospaziali.

Di seguito si riportano le valutazioni relative all'attività didattica e di servizio agli studenti, all'attività di ricerca scientifica e di valorizzazione delle conoscenze e alle pubblicazioni scientifiche.

1. Attività didattica e servizio agli studenti

- **Impegno e continuità dell'attività didattica**

Il candidato documenta continuità nell'attività didattica nel settore dell'Automatica a partire dall'a.a. 2021/2022. Presso l'Università di Perugia ha tenuto il Modulo B - Applicazioni di Controllo nell'ambito dell'insegnamento «Gestione e controllo delle reti elettriche di distribuzione», da 3 CFU e 24 ore, per quattro annualità, fino al a.a. 2024/2025. Presso Universitas Mercatorum è titolare di «Fondamenti di Automatica», da 9 CFU, nel corso L-8 per gli a.a. 2025/2026 e a.a. 2026/2027 e nel corso LM-33 per l'a.a. 2026/2027. La relazione riporta la produzione di 22 lezioni e lo svolgimento di 12 lezioni sincrone per L-8, nonché la pianificazione di 6 lezioni sincrone per LM-33. Non sono documentati incarichi didattici internazionali o in percorsi post-laurea.

- **Servizio assicurato agli studenti, commissioni e attività istituzionali al servizio degli studenti, supervisione delle tesi**

Il candidato assicura un servizio regolare agli studenti attraverso il ricevimento telematico settimanale, per circa un'ora, e ulteriori interazioni connesse alle attività didattiche sincrone, agli elaborati e alle richieste di chiarimento sui contenuti degli insegnamenti. A tale impegno si affianca la supervisione delle prove finali: alla data della relazione risultano 14 tesi di laurea triennale concluse e 5 in corso. Il tutorato comprende la definizione degli obiettivi, l'impostazione metodologica e bibliografica e,

ove pertinente, lo sviluppo di attività di modellazione, simulazione o progettazione coerenti con il percorso formativo. Questi elementi documentano un impegno continuativo nell'accompagnamento degli studenti e nella supervisione delle tesi. Non sono riportati gli esiti delle valutazioni degli studenti attraverso gli strumenti predisposti dall'Ateneo, né informazioni specifiche sulla partecipazione a commissioni d'esame o a organi e attività istituzionali a servizio degli studenti.

Giudizio di sintesi sulla attività didattica

Nel complesso, l'attività didattica documentata risulta coerente con il settore scientifico-disciplinare ed evidenzia continuità nell'insegnamento e un impegno regolare nella didattica anche attraverso l'assistenza agli studenti, la predisposizione di materiali didattici e la supervisione delle tesi di laurea. Sulla base degli elementi disponibili, l'attività didattica e di servizio agli studenti è complessivamente valutata di livello BUONO.

2. Attività di ricerca scientifica e valorizzazione delle conoscenze

- **Organizzazione e partecipazione a convegni e divulgazione scientifica**

Il candidato riporta la partecipazione all'Editorial Board dell'International Conference on System Theory, Control and Computing (ICSTCC), nelle edizioni 2024 e 2025. Tale ruolo documenta un contributo alla gestione scientifico-editoriale della conferenza. Non sono invece riportate nella documentazione presentata specifiche partecipazioni come relatore o responsabilità di organizzazione del convegno.

- **Direzione o partecipazione a gruppi di ricerca e collaborazioni internazionali**

L'attività scientifica è stata sviluppata all'interno di gruppi caratterizzati da collaborazioni nazionali e internazionali. Il candidato dichiara responsabilità di coordinamento scientifico presso l'Intelligent Systems, Automation and Robotics Laboratory (ISARLab) dell'Università di Perugia e l'Aerospace Control Research Group dell'Università di Siena. Presso l'ISARLab ha inoltre supervisionato attività di studenti di dottorato e di laurea magistrale su temi di robotica, percezione e controllo, collaborando con gruppi accademici italiani e internazionali attivi nel controllo e nella robotica autonoma. Presso l'Università di Siena ha svolto attività di ricerca e coordinamento su modellistica, navigazione e controllo di veicoli spaziali. Le collaborazioni scientifiche sviluppate nel tempo comprendono ricercatori della University of Southampton, del Politecnico di Torino e del CNR. Nell'attuale fase presso Universitas Mercatorum proseguono collaborazioni con l'Università di Siena, l'Università di Perugia e LAAS-CNRS.

- **Responsabilità di studi e ricerche**

L'attività di ricerca del candidato è stata sostenuta da progetti finanziati da enti pubblici, istituzioni internazionali e partner industriali, nei quali egli ha assunto ruoli di responsabilità tecnica o scientifica. Le principali esperienze comprendono il

coordinamento tecnico di progetti sulla navigazione di micro e nano droni, finanziati dal Technology Innovation Institute (2021-2023), e sulla guida autonoma e interoperabilità con infrastrutture Smart Road, affidati da ENEA (2019-2021). Il candidato ha inoltre ricoperto responsabilità di work package nei progetti aerospaziali SSCAM (2016-2018) e DIAST (2013-2014), finanziati dalla Regione Toscana, e in un progetto sulla propulsione elettrica satellitare del programma MISE-FIT (2008). È stato infine Principal Investigator del progetto EP-LEO (2009-2010), finanziato dall'Amministrazione Provinciale di Siena con il contributo della Fondazione Monte dei Paschi di Siena.

Nel complesso le esperienze riportate evidenziano l'assunzione di responsabilità tecniche e scientifiche in studi e ricerche sostenuti da qualificate istituzioni pubbliche e private, in ambito nazionale e internazionale. I ruoli di coordinamento, di Principal Investigator e di responsabile di work package riguardano attività coerenti con il settore dell'Automatica, applicate alla navigazione autonoma, alla robotica e ai sistemi aerospaziali.

- **Comitati scientifici ed editoriali**

Il candidato ricopre il ruolo di Associate Editor di IEEE Robotics and Automation Letters, indicata come rivista internazionale di riferimento nel settore della robotica. Ha inoltre partecipato all'Editorial Board di ICSTCC nelle edizioni 2024 e 2025. A essi si affianca un'attività di revisione per numerose riviste internazionali di controllo, robotica e sistemi aerospaziali, che va ad integrare il servizio alla comunità scientifica.

- **Esperienze professionali di ricerca**

Il CV documenta un'esperienza professionale come Guidance, Navigation and Control Engineer presso Aerospazio Tecnologie s.r.l. nel periodo 2008-2010. L'attività ha riguardato lo sviluppo di strumenti di simulazione, modelli dinamici e algoritmi di controllo per lo station-keeping autonomo e il volo in formazione di satelliti ed è proseguita in collaborazioni tra università e impresa in successivi progetti aerospaziali. L'esperienza presenta contenuti di ricerca e sviluppo direttamente pertinenti al GSD dell'Automatica, con integrazione tra modellistica, controllo e applicazioni industriali.

- **Valorizzazione delle competenze**

L'attività di valorizzazione delle conoscenze del candidato si è sviluppata principalmente attraverso il trasferimento di metodologie di controllo, navigazione autonoma, ottimizzazione e simulazione verso applicazioni industriali e istituzionali. Le esperienze comprendono progetti sulla navigazione di micro e nano droni con Technology Innovation Institute e HiPeRT, sulla mobilità autonoma e connessa con ENEA e sui sistemi aerospaziali con Aerospazio Tecnologie e altri partner industriali e di ricerca. In tali contesti, il candidato ha contribuito allo sviluppo di modelli, strumenti di simulazione e procedure di progettazione, nonché alla validazione di metodologie in scenari applicativi. La valorizzazione dei risultati si è inoltre realizzata attraverso pubblicazioni, report tecnici e collaborazioni tra università, enti di ricerca e imprese, evidenziando continuità tra ricerca metodologica e applicazioni.

Giudizio di sintesi sulla attività di ricerca e valorizzazione delle conoscenze

Nel complesso, le attività documentate evidenziano responsabilità nella ricerca, collaborazioni nazionali e internazionali e contributi al trasferimento di conoscenze verso contesti applicativi. Sulla base degli elementi documentati, l'attività di ricerca scientifica e di valorizzazione delle conoscenze è complessivamente valutata di livello MOLTO BUONO.

3. Produzione scientifica

La produzione scientifica presentata dal candidato Mirko Leomanni comprende 41 prodotti scientifici con 539 citazioni ed h-index 11 come documentato da Scopus. La continuità temporale è buona tra il 2007 ed il 2026 così come la coerenza tematica e metodologica nell'ambito dell'Automatica con applicazioni al controllo di sistemi aerospaziali e robotici autonomi.

In particolare, il candidato seleziona dodici pubblicazioni su riviste scientifiche internazionali. Tali lavori affrontano problemi scientificamente rilevanti di controllo predittivo, ottimizzazione delle traiettorie, stabilizzazione non lineare, controllo robusto e progettazione di controllori a partire da dati. La produzione evidenzia una solida padronanza degli strumenti teorici e una costante attenzione alla loro utilizzabilità in presenza di vincoli, incertezze e limitazioni delle risorse computazionali.

Particolarmente apprezzabili risultano i contributi al controllo predittivo esplicito per operazioni spaziali di prossimità, alla stabilizzazione globale del rendez-vous orbitale, al controllo predittivo di sistemi periodici e al controllo a tempo minimo. I successivi lavori sul rendez-vous con bersagli rotanti sviluppano in modo coerente tale percorso, affrontando aspetti di efficienza computazionale e robustezza. Le ricerche sul controllo visivo dei quadrotori e sul controllo basato sui dati testimoniano inoltre la capacità del candidato di estendere le proprie competenze a problemi ulteriori, mantenendo una riconoscibile impostazione metodologica.

Il valore scientifico delle pubblicazioni risiede nella combinazione di risultati teorici, procedure di sintesi e verifiche numeriche, integrate, in alcuni lavori di robotica, da sperimentazioni in realtà mista. Le garanzie di stabilità, fattibilità e convergenza sono formulate entro le specifiche ipotesi dei rispettivi modelli. La validazione prevalentemente simulativa di parte dei risultati delimita il livello di dimostrazione applicativa raggiunto, senza pregiudicarne il contributo metodologico.

La collocazione editoriale è complessivamente di livello medio-alto e pertinente agli argomenti trattati, comprendendo riviste specialistiche internazionali di riconosciuta rilevanza nei settori del controllo automatico, della guida aerospaziale e della robotica.

Giudizio di sintesi sulle pubblicazioni

Nel complesso, le pubblicazioni esaminate delineano un profilo scientifico maturo, caratterizzato da rigore metodologico, contributi originali, coerenza e capacità di sviluppo autonomo della ricerca. Sulla base delle 12 pubblicazioni presentate, la produzione scientifica è da considerarsi di livello MOLTO BUONO.