



Repertorio n. 101/2019
Prot n. 396 del 22/10/2019 (2019-URM1060-0000396)
codice procedura: 2019CTL030

VERIFICA PRELIMINARE RISERVATA AL PERSONALE STRUTTURATO DELLA SAPIENZA

Visto l'art. 5 del Regolamento per l'affidamento di incarichi di collaborazione coordinata e continuativa, consulenza professionale e prestazione occasionale in vigore presso l'Università degli Studi di Roma "La Sapienza", reso esecutivo con D.D. n. 1539 del 12/06/2018, si rende noto che il Centro di Ricerca per il Trasporto e la Logistica intende conferire il seguente incarico:

oggetto prestazione: Definizione del quadro metodologico e degli strumenti per la valutazione socioeconomica di progetti pilota di sistemi di trasporto automatizzato **durata:** 7 mesi

motivazioni della richiesta e modalità di esecuzione:

Analisi dei metodi e approcci alla valutazione degli impatti dei sistemi di trasporto automatizzato nel settore stradale, ferroviario, marittimo, aereo.
Individuazione delle principali aree di impatto e selezione dei KPI.
Analisi dei progetti pilota e definizione delle metodologie di valutazione per area di impatto con particolare riguardo all'impatto sulla sicurezza stradale.
Definizione della metodologia per la valutazione di impatto socioeconomico.

requisito minimo richiesto: Dottorato di Ricerca

in: ingegneria dei trasporti **altri requisiti:** esperienza pluriennale settore trasporti; esperienza settore valutazione impatto sulla sicurezza stradale; Conoscenza di software per la simulazione dei sistemi di trasporto come TransCAD

altri titoli valutabili: conoscenza lingua inglese

per collaborare con il prof.: Luca Persia

al progetto: DriveToTheFuture

Chi è interessato alla collaborazione dovrà far pervenire la propria candidatura entro la data indicata, tramite mail, all'indirizzo: ctl-lasapienza@pec.it

Il presente avviso sarà pubblicato sul portale della Trasparenza di Ateneo dal 22/10/2019 al 27/10/2019

Roma, 22/10/2019

Il Direttore del Centro di Ricerca
per il Trasporto e la Logistica
Prof. Luca Persia

