



Decreto n. 93/Borsa di studio per attività di ricerca - Prot. n. 1179 del 23 aprile 2020

LA DIRETTRICE

Vista la legge 9 maggio 1989, n. 168;

Vista la legge 30 dicembre 2010, n. 240;

Visto lo Statuto dell'Università degli Studi di Roma "La Sapienza", emanato con D.R. n. 3689 del 29/10/2012;

Visto il Regolamento per l'assegnazione di borse di studio per attività di ricerca in vigore presso l'Università degli Studi di Roma "La Sapienza";

Vista la delibera del Consiglio di Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" del 27/01/2020 con cui è stata autorizzata la pubblicazione del bando della procedura selettiva pubblica, per titoli e colloquio, per l'attribuzione di **n. 1 borsa di studio** per lo svolgimento di attività di ricerca presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" – dal titolo "**Optimal trajectory planning and control of robots in collaborative tasks**";

Vista la scadenza del bando in data 11/03/2020;

Vista la delibera del Consiglio di Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" del 26/03/2020 con cui è stata proposta la nomina della commissione esaminatrice della predetta procedura selettiva;

Visti i verbali della commissione esaminatrice;

DISPONE

Art. 1 – sono approvati gli atti della valutazione comparativa per il conferimento di **n. 1 borsa di studio per attività di ricerca** per lo svolgimento di attività di ricerca presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" – dal titolo "**Optimal trajectory planning and control of robots in collaborative tasks**" – **SSD ING-INF/05**;

Art. 2 – E' approvata la seguente graduatoria di merito:

Khaled Al Khudir, punti 45/50

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione alla valutazione comparativa di cui sopra, il Dott. Mauro Ianni è dichiarato vincitore della procedura comparativa per titoli e colloquio per il conferimento di una borsa di ricerca dal titolo: "**Optimal trajectory planning and control of robots in collaborative tasks**" per il settore ING-INF/04; responsabile scientifico Prof. Alessandro De Luca, presso il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" di questa Università.

Il presente provvedimento sarà acquisito alla raccolta interna e reso pubblico mediante affissione sul sito web dell'Università – sezione amministrazione trasparente.

Firmato
LA DIRETTRICE DEL DIPARTIMENTO
(Prof.ssa Tiziana Catarci)