



Prot. 2253
Pos. VII/1

AVVISO DI CONFERIMENTO DI COLLABORAZIONE
(Verifica preliminare interna all'Ateneo "La Sapienza")

AVVISO N. 44/incarico di lavoro/2018

Visto l'art. 7, comma 6 del D. Lgs. N. 165/2001 e s.m.i;

Visto l'art. 5 del Regolamento per il conferimento di incarichi individuali di lavoro autonomo a soggetti esterni all'Ateneo in vigore presso l'Università degli Studi di Roma "La Sapienza";

Vista la richiesta di attivazione della procedura diretta al conferimento di un incarico di lavoro autonomo presentata dal Prof. Alessandro De Luca;

Considerata la necessità di procedere alla verifica preliminare in ordine all'impossibilità oggettiva di utilizzare il personale dipendente all'interno dell'Università per il conferimento del suddetto incarico;

Si rende noto che il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" intende conferire n. 1 incarico per lo svolgimento di un'attività di collaborazione a titolo gratuito.

OGGETTO PRESTAZIONE: Ingegnerizzazione di un simulatore integrato di teleoperazione del robot chirurgico da Vinci

COMPETENZE DEL CANDIDATO: Il candidato deve conoscere le principali problematiche della robotica chirurgica, dei sistemi e delle interfacce aptiche, i principali simulatori della dinamica di robot manipolatori articolati e i loro requisiti software e hardware, nonché le metodologie di asservimento visuale e di controllo di forza.

TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO: Laurea magistrale

DURATA CONTRATTUALE: entro 30 giorni dalla firma del contratto; il luogo sarà concordato tra le parti in relazione alle esigenze specifiche;

PUBBLICAZIONE:

Il presente avviso sarà affisso sul sito web e sul portale della Trasparenza di Ateneo dal 16/11/2018 al 22/11/2018.

Coloro i quali sono interessati alla collaborazione dovranno far pervenire alla Direttrice del Dipartimento entro il termine sopra indicato la propria candidatura con allegato curriculum vitae e parere favorevole del responsabile della struttura di incardinazione.

Roma, 16/11/2018

Firmato
LA RESPONSABILE DELLA STRUTTURA