



**Prot. 278 del 23/01/2019**  
**Pos. VII/1**

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

**AVVISO N. 7/incarico di lavoro/2019**

**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:** Implementazione e validazione di controllori ottimi per robot manipolatori con gradi di libertà vincolati dal compito

**COMPETENZE DEL CANDIDATO:**

Conoscenza approfondita delle principali tecniche di ottimizzazione dinamica per sistemi robotici e relativi pacchetti software

**TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:**

Laurea magistrale.

**DURATA CONTRATTUALE:** entro 12 mesi 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 23/01/2019 al 29/01/2019.

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, 23/01/2019

Firmato  
IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA