reti (AOO Periferiche) N. 220/2025 Prot. n. 0004153 del 22/07/2025 - [UOR: SI000009 - Classif. V

DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA INFORMATICA
AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SAPIENZA
UNIVERSITÀ DI ROMA

Borsa di ricerca n. 13/2025

IL DIRETTORE

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 la disciplina delle borse di ricerca emanato con D.R. 1089/2025 prot. n. 50603 del 04/04/2025;
Vista la delibera del Consiglio di Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" del **03/06/2025** con cui è stata autorizzata la pubblicazione del bando della procedura selettiva pubblica, per titoli, per l'attribuzione di **n. 1 borsa di ricerca** per lo svolgimento di attività di ricerca presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" – dal titolo "**Estimation of the contact friction model using a soft optical tactile sensor for the robust interaction force control of an aerial robot**";
Vista la scadenza del bando in data **25/06/2025**;
Vista la delibera del Consiglio di Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" del **26/06/2025** con cui è stata proposta la nomina della commissione esaminatrice della predetta procedura selettiva;
Visti i verbali della commissione esaminatrice;

D I S P O N E

Art. 1 – sono approvati gli atti della valutazione comparativa per il conferimento di **n. 1 borsa di ricerca** per lo svolgimento di attività di ricerca presso il Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" – dal titolo **"Estimation of the contact friction model using a soft optical tactile sensor for the robust interaction force control of an aerial robot";**

Art. 2 – È approvata la seguente graduatoria di merito:

Antonio RAPUANO, punti **94**
Jacopo TEDESCHI, punti **71**

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione alla valutazione comparativa di cui sopra, il Dott. **Antonio Rapuano** è dichiarato vincitore della procedura comparativa per **titoli e colloquio** per il conferimento di n**. 1 borsa di ricerca** dal titolo: **"Estimation of the contact friction model using a soft optical tactile sensor for the robust interaction force control of an aerial robot"**; 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
IL DIRETTORE DEL DIPARTIMENTO
Prof. Alberto Nastasi

Firmato digitalmente da
Alberto Nastasi
Data e ora della firma: 22/07/2025 12:49:37

Via Ariosto 25, 00185 Roma
T (+39) 06 77274137 F (+39) 06 77274129
codice fiscale 80209930587
partita IVA 02133771002
www.diag.uniroma1.it