



## Borsa di ricerca n. 14/2025

### 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 **"An energy-efficient force-based controller for stable contact with minimum pushing force of an aerial robot equipped with a soft optical tactile sensor"**;

**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;

### DISPONE

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 **"An energy-efficient force-based controller for stable contact with minimum pushing force of an aerial robot equipped with a soft optical tactile sensor"**;

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

**Simone ORELLI**, punti **82**

**Jacopo TEDESCHI**, punti **70**

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione alla valutazione comparativa di cui sopra, il Dott. **Simone Orelli** è dichiarato vincitore della procedura comparativa per **titoli e colloquio** per il conferimento di **n. 1 borsa di ricerca** dal titolo: **"An energy-efficient force-based controller for stable contact with minimum pushing force of an aerial robot equipped with a soft optical tactile sensor"**; 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