



**Rep. 29 / Prot. 261 del 20 gennaio 2023/Borsa di studio per attività di ricerca**

**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 **28/11/2022** 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 "**Motion generation in mobile manipulators**";

**Vista** la scadenza del bando in data **19/12/2022**;

**Vista** la delibera del Consiglio di Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" del **11/01/2023** 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 "**Motion generation in mobile manipulators**";

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

**Spyridon Tarantos**, punti 43

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione alla valutazione comparativa di cui sopra, il Dott. **Spyridon Tarantos** è dichiarato vincitore della procedura comparativa per titoli e colloquio per il conferimento di n. 1 borsa di ricerca dal titolo: "**Motion generation in mobile manipulators**"; responsabile scientifico Prof. **Giuseppe Oriolo** 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)