



II DIRETTORE
Del Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Aerospaziale

Repertorio n. 230/2021
Prot n. 3708 del 11/10/2021

- VISTO Il 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 presentata dal Prof. **Francesco Costantino**;
- VISTA la delibera del Consiglio di Dipartimento del 06/09/2021 con cui è stata approvata l'attivazione della presente procedura di valutazione comparativa di cui è responsabile scientifico il Prof. **Francesco Costantino**;
- VISTO il bando n. **28/2021 del 9/09/2021 Rep. 207/2021 Prot n. 3310 del 09/09/2021** per il conferimento di un incarico di lavoro autonomo nell'ambito del Progetto di ricerca "**000014_20_INAIL_ BRIC_ID50_Tronci**", per lo svolgimento dell'attività di "**Supporto alla rilevazione della resilienza organizzativa per la salute e sicurezza sul lavoro nell'uso di robot/cobot in ambito manifatturiero**";
- VISTA la delibera del Consiglio di Dipartimento che nella seduta del **08/10/2021** ha disposto la nomina della Commissione giudicatrice di cui al predetto bando;
- VERIFICATA l'insussistenza di eventuali precedenti penali o di sentenze di condanna, anche non passate in giudicato, per i reati previsti nel capo I del titolo II del libro secondo del codice penale a carico dei soggetti nominati quali componenti della presente Commissione;

DECRETA

che la Commissione giudicatrice della procedura selettiva pubblica, per il conferimento di un incarico di lavoro autonomo, per lo svolgimento dell'attività di "**Supporto alla rilevazione della resilienza organizzativa per la salute e sicurezza sul lavoro nell'uso di robot/cobot in ambito manifatturiero**", sia così composta:

- **Francesco Costantino**
- **Giulio Di Gravio**
- **Lorenzo Fedele**

Del presente decreto, acquisito alla raccolta interna, è dato avviso mediante pubblicazione sul portale Amministrazione Trasparente di Ateneo.

F.to il Direttore
Prof. Paolo Gaudenzi