

Dipartimento di Ingegneria
Informatica, Automatica e
Gestionale -Antonio Ruberti-



SAPIENZA
UNIVERSITÀ DI ROMA

PROVVEDIMENTO DI APPROVAZIONE ATTI

LA DIRETTRICE

VISTO l'art. 7 comma 6 del D.Lgs. n. 165/2001 (e sue successive modificazioni ed integrazioni);
VISTO l'art. 18, comma 1, lett. b) e c) della Legge n. 240/2010;
VISTO il D.Lgs. n. 75/2017;
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 delibera del Consiglio di Dipartimento del 06/03/2024 con la quale è stato autorizzato l'avvio di una procedura comparativa su richiesta del Responsabile Scientifico: Daniele Nardi, sui seguenti fondi:

- Sciroc - Titolare del fondo: Daniele Nardi - CUP: B81I18000480006

VISTO l'avviso interno Prot. n. 1136 del 07/03/2024 Rep. 90 pubblicato il 07/03/2024;
VISTA la dichiarazione di indisponibilità oggettiva della Direttrice Prot. n. 1211 del 13/03/2024 Rep. 94;
VISTO il bando n. 16/2024, scaduto il 28/03/2024;
VISTA la nomina della Commissione, deliberata dal Consiglio di Dipartimento nella seduta del 08/04/2024, e disposta con provvedimento della Direttrice Prot. n. 1620 del 08/04/2024 Rep. 115;
VISTO il verbale redatto in data 17/04/2024 dalla Commissione giudicatrice e conservato presso gli archivi del Dipartimento.

DISPONE

Art. 1

Sono approvati gli atti della procedura selettiva per il conferimento di 1 incarico di lavoro del bando n. 16/2024

Art. 2

È approvata la seguente graduatoria finale di merito:

1. SURIANI VINCENZO	31.00 / 40
---------------------	------------

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione al concorso di cui sopra e per la stipula del contratto, **VINCENZO SURIANI** è dichiarato vincitore del concorso pubblico per il conferimento di incarico di lavoro autonomo per lo svolgimento della seguente ricerca universitaria: Attività di ricerca improntata allo sviluppo di nuove metodologie di mappatura semantica per ambienti non strutturati attraverso la fusione di percezioni acquisite tramite l'hardware del robot e l'utilizzo di modelli open-vocabulary.

Il presente decreto sarà acquisito alla raccolta interna e reso pubblico mediante pubblicazione sul portale della Trasparenza di Ateneo.



Roma, 18/04/2024

LA DIRETTRICE
Prof.ssa Tiziana Catarci