



AVVISO DI CONFERIMENTO DI COLLABORAZIONE (Verifica preliminare interna all'Ateneo "La Sapienza")

AVVISO N. 4/incarico di lavoro/2021

Visto l'art. 7, comma 6 del D. Lgs. N. 165/2001 e s.m.i;

Visto l'art. 5 del 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 di attivazione della procedura diretta al conferimento di un incarico di lavoro autonomo presentata da Alessandro De Luca;

Considerata la necessità di procedere alla verifica preliminare in ordine all'impossibilità oggettiva di utilizzare il personale dipendente all'interno dell'Università per il conferimento del suddetto incarico; Si rende noto che il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" intende conferire n. 1 incarico per lo svolgimento di un'attività di collaborazione a titolo gratuito.

OGGETTO PRESTAZIONE

Titolo: Modeling, identification, and control of soft robots in collaborative tasks

Descrizione: Si intende conferire un incarico per lo svolgimento di attività di lavoro autonomo in ambito di ricerca. L'attività riguarderà l'analisi e l'implementazione di metodi e algoritmi di modellistica dinamica, identificazione parametrica e controllo per robot manipolatori di tipo collaborativo.

L'implementazione avverrà sui manipolatori KUKA LWR4 (a sette gradi di libertà) e Universal Robots UR10 (a sei gradi di libertà) disponibili nel Laboratorio di Robotica del DIAG. Sono previsti i seguenti stadi di avanzamento bimestrali (con relativo pagamento delle rate): 1) analisi dello stato dell'arte sulla derivazione di modelli dinamici di robot e sui relativi metodi di identificazione; 2) proposta di algoritmi automatici di modellistica e identificazione in presenza di elasticità ai giunti; 3) identificazione del modello dinamico completo del robot KUKA LWR4; 4) identificazione del modello dinamico completo del robot Universal Robots UR10; 5) validazione sperimentale nel controllo di traiettoria nello spazio libero; 6) validazione sperimentale nel controllo con riconoscimento automatico di collisioni.

COMPETENZE DEL CANDIDATO: Esperienza comprovata sull'uso delle principali tecniche di modellistica, identificazione e controllo di robot

TITOLI E REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO: Dottorato di ricerca

DURATA CONTRATTUALE: 12 mesi

PUBBLICAZIONE: Il presente avviso sarà affisso sul portale della Trasparenza di Ateneo dal 23/02/2021 al 28/02/2021.

Coloro i quali sono interessati alla collaborazione dovranno far pervenire alla Direttrice del Dipartimento entro il termine sopra indicato la propria candidatura con allegato curriculum vitae e parere favorevole del responsabile della struttura di incardinazione.

Roma, 23/02/2021

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA

Prof.ssa Tiziana Catarci