



## 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 18/10/2023 con la quale è stato autorizzato l'avvio di una procedura comparativa su richiesta del Responsabile Scientifico: Daniele Nardi, sui seguenti fondi:

- Canopies - Titolare del fondo: Nardi - CUP: F89C20000530006

**VISTO** l'avviso interno Prot. n. 4773 del 19/10/2023 Rep. 447 pubblicato il 19/10/2023;  
**VISTA** la dichiarazione di indisponibilità oggettiva della Direttrice Prot. n. 4870 del 25/10/2023 rep. 466;  
**VISTO** il bando n. 69/2023, scaduto il 09/11/2023;  
**VISTA** la nomina della Commissione, deliberata dal Consiglio di Dipartimento nella seduta del 20/11/2023, e disposta con provvedimento della Direttrice Prot. n. 5308 del 21/11/2023 Rep. 320;  
**VISTO** il verbale redatto in data 29/11/2023 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. 69/2023

#### Art. 2

È approvata la seguente graduatoria finale di merito:

1. KASZUBA SARA	38.00 / 40
-----------------	------------

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione al concorso di cui sopra e per la stipula del contratto, **SARA KASZUBA** è dichiarata vincitrice del concorso pubblico per il conferimento di incarico di lavoro autonomo per lo svolgimento della seguente ricerca universitaria: Sviluppo di un sistema multimodale per l'interazione umano-robot all'interno del progetto CANOPIES. Il sistema dovrà permettere agli utenti di poter interagire con il robot attraverso un'interazione basata sul parlato e sui gesti.

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



Roma, 29/11/2023

LA DIRETTRICE  
Prof.ssa Tiziana Catarci