

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



SAPIENZA
UNIVERSITÀ DI ROMA

PROVVEDIMENTO DI APPROVAZIONE ATTI

IL DIRETTORE

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 23/09/2024 con la quale è stato autorizzato l'avvio di una procedura comparativa su richiesta del Responsabile Scientifico: Alessandro De Luca, sui seguenti fondi:

- SAPHARI - Titolare del fondo: Alessandro De Luca - CUP: B81J11002800006

VISTO l'avviso interno Prot. n. 4610 del 23/09/2024 pubblicato il 23/09/2024;
VISTA la dichiarazione di indisponibilità oggettiva del Direttore Prot. n. 4755 del 30/09/2024;
VISTO il bando n. 45/2024, scaduto il 14/10/2024;
VISTA la nomina della Commissione, deliberata dal Consiglio di Dipartimento nella seduta del 30/10/2024, e disposta con provvedimento del Direttore Decreto n. 342 Prot. n. 5519 del 30/10/2024;
VISTO il verbale redatto in data 11/11/2024 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 di lavoro del bando n. 45/2024

Art. 2

È approvata la seguente graduatoria finale di merito:

1. MATTIA CASTELMARE	85.00 / 100
----------------------	-------------

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione al concorso di cui sopra e per la stipula del contratto, **CASTELMARE MATTIA** è dichiarato vincitore del concorso pubblico per il conferimento di incarico di lavoro autonomo per lo svolgimento della seguente ricerca universitaria: implementazione sul robot KUKA LWR-IV disponibile presso il Laboratorio di Robotica del DIAG di algoritmi 'sensorless' per il rilevamento, la localizzazione e l'identificazione della forza di contatto tra robot e ambiente/umani

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



Roma, 12/11/2024

IL DIRETTORE
Prof. Alberto Nastasi