

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 31/10/2024 con la quale è stato autorizzato l'avvio di una procedura comparativa su richiesta del Responsabile Scientifico: Prof.ssa Jlenia Toppi, sui seguenti fondi:

- INTER-RO-GAIT - Patient-therapist INTERaction during RObotic GAIT rehabilitation after Spinal Cord Injury: clinical, instrumental and hyperscanning study -INTER-RO-GAIT RF-2019-12369207 - Titolare del fondo: Jlenia Toppi - CUP: B89C2000429000

VISTO l'avviso interno Prot. 5538 del 31/10/2024 pubblicato il 31/10/2024;
VISTA la dichiarazione di indisponibilità oggettiva del Direttore Prot. 5678 del 06/11/2024;
VISTO il bando n. 67-2024, scaduto il 26/11/2024;
VISTA la nomina della Commissione, deliberata dal Consiglio di Dipartimento nella seduta del 28/11/2024, e disposta con provvedimento del Direttore Prot. n. 6260 del 02/12/2024;
VISTO il verbale redatto in data 17/12/2024 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. 67-2024

Art. 2

È approvata la seguente graduatoria finale di merito:

1. CARACCI VALENTINA	85.00 / 40
----------------------	------------

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione al concorso di cui sopra e per la stipula del contratto, **VALENTINA CARACCI** è dichiarata vincitrice del concorso pubblico per il conferimento di incarico di lavoro autonomo per lo svolgimento della seguente ricerca universitaria: Acquisizione di segnali multimodali (EEG, EMG, HRV e GSR) da pazienti neurologici durante la riabilitazione del cammino assistita da robot. Analisi dei diversi segnali mediante tecniche avanzate di processamento al fine di valutare l'efficacia del trattamento robotico a livello cerebrale

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



Roma, 18/12/2024

IL DIRETTORE
Prof. Alberto Nastasi