



Prot. 1782 del 17 novembre 2016
Pos. VII/1

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

AVVISO N. 36/prest.occ./2016

Visto l'art. 5 del Regolamento per l'affidamento di incarichi di collaborazione coordinata e continuativa, consulenza professionale e prestazione occasionale in vigore presso l'Università degli Studi di Roma "La Sapienza", reso esecutivo con D.D. n. 768 del 12/08/2008 si rende noto che Il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" intende conferire un incarico per lo svolgimento dell'attività di prestazione occasionale come da delibera in Consiglio di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale A. Ruberti seduta del 08/11/2016.

OGGETTO PRESTAZIONE: Scenari di pianificazione del moto per robot umanoidi

COMPETENZE DEL CANDIDATO:

esperienza con NAO, conoscenza C++ e ambiente V-REP

TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:

Laurea Magistrale in Artificial Intelligence and Robotics o in Control Engineering

DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo): 30 giorni, Laboratorio di Robotica DIAG

PUBBLICAZIONE:

Il presente avviso sarà affisso all'Albo della struttura, inserito sul sito web dell'Ateneo e sul proprio sito dal 17/11/2016 al 23/11/2016 (termine non superiore a 7 giorni).

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

Roma, 17/11/2016

Firmato

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA