



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

AVVISO N. 29/co.co.co/2014

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 co.co.co come da delibera in Consiglio di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale A. Ruberti seduta del 14/10/2014.

OGGETTO PRESTAZIONE: Progettazione e realizzazione di un sistema di management della conoscenza per tracked robot

COMPETENZE DEL CANDIDATO:

Conoscenza ROS, C++, Matlab, Prolog, Lingua Inglese, esperienza progetti europei, progettazione sistemi controllo robotico.

TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:

Il candidato deve aver maturato esperienza nei principali framework di pianificazione per sistemi singolo/multi robot. E' richiesta inoltre esperienza nella progettazione di sistemi di controllo per robot cingolati riconfigurabili e nella progettazione di sistemi e architetture cognitive per il mantenimento e lo scambio dell'informazione. Sono inoltre richieste competenze del sistema middleware ROS nonché dei seguenti linguaggi di programmazione: OWL, C++, Matlab e Prolog.

DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo): 6 mesi presso il DIAG

PUBBLICAZIONE:

Il presente avviso sarà affisso all'Albo della struttura, inserito sul sito web dell'Ateneo e sul proprio sito dal 20/10/2014 al 27/10/2014 (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, 20/10/2014

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA