



Decreto n. 30/Ass.Ric./2016
Prot. 243/2016

**PROVVEDIMENTO DI APPROVAZIONE DEGLI ATTI CONCORSUALI RELATIVI ALLA
PROCEDURA SELETTIVA PER L'ATTRIBUZIONE DI N. 1 ASSEGNO PER LA
COLLABORAZIONE AD ATTIVITA' DI RICERCA**

IL DIRETTORE

VISTA la Legge 9.5.1989, n. 168;

VISTA la Legge 30 dicembre 2010, n. 240 ed in particolare l'art. 22;

VISTO lo Statuto dell'Università;

VISTO il Regolamento d'Ateneo per il conferimento di assegni di ricerca emanato con D.R. n. 3160 del 05.10.2015;

VISTE le delibere del Senato Accademico e del Consiglio di Amministrazione, rispettivamente del 12.04.2011 e del 19.04.2011;

Vista la delibera del Consiglio di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" nella seduta del 4.11.2015 nella quale si approva il bando di n. 1 assegno di ricerca;

Vista il decreto del Direttore di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" del 9.2.2016 nella quale viene nominata la Commissione esaminatrice;

Visto il bando, pubblicizzato il 19.11.2015, con il quale è stato indetto il concorso per il conferimento di n. 1 assegno di ricerca per il settore ING-INF/04 "Dynamic modeling and control of lightweight robot manipulators".

Visti i verbali della commissione esaminatrice del 9.2.2016 e del 16.02.2016.

DISPONE

Art. 1 – sono approvati gli atti della valutazione comparativa per il conferimento di un assegno di ricerca per il settore ING-INF/04 – titolo della ricerca: "Dynamic modeling and control of lightweight robot manipulators", presso il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti"

Art. 2 – E' approvata la seguente graduatoria di merito:

Claudio Roberto Gaz, punti 80/100

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione alla valutazione comparativa di cui sopra, il Dott. Claudio Roberto Gaz nato a Roma (RM) il 4/06/1982, è dichiarato vincitore della valutazione comparativa per titoli per il conferimento di un assegno di ricerca per il settore ING-INF/04 "Dynamic modeling and control of lightweight robot manipulators"; responsabile scientifico Prof. Alessandro De Luca presso il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" di questa Università.

Il presente provvedimento sarà acquisito alla raccolta interna e reso pubblico mediante affissione all'albo del Dipartimento e sul sito web dell'Università.

Roma, 17.02.2016

F.TO IL DIRETTORE
Prof. Alberto Marchetti Spaccamela