



Prot. 1888/2015
Pos. VII/1

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

AVVISO N. 27/prest.occ/2015

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 25/11/2015.

OGGETTO PRESTAZIONE: Generazione del moto per robot umanoidi: traiettorie singolari

COMPETENZE DEL CANDIDATO:

In possesso di Phd, con esperienza di applicazione del controllo ottimo a sistemi robotici, esperto di calcolo numerico.

TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:

Il candidato ideale è esperto di controllo ottimo, con particolare esperienza sulla caratterizzazione di traiettorie singolari, applicato a sistemi robotici ed esperto di tecniche numeriche per il controllo. Necessaria la conoscenza di Matlab. Preferibile la conoscenza di software di simulazione dinamica di sistemi robotici.

DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo): 30 giorni presso DIAG

PUBBLICAZIONE:

Il presente avviso sarà affisso all'Albo della struttura, inserito sul sito web dell'Ateneo e sul proprio sito dal 23/12/2015 al 28/12/2015 (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, 23/12/2015

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA