



**Prot. 679**  
**Pos. VII/16**

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

**AVVISO N. 10/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 24/04/2015.

**OGGETTO PRESTAZIONE:** Pianificazione in tempo reale del moto per robot mobili cingolati articolati basata su simulazione fisica.

**COMPETENZE DEL CANDIDATO:**

È richiesta ottima conoscenza di C++, ROS e MATLAB, degli algoritmi di motion planning, sampling based motion planning e collision checking, del simulatore fisico ODE, e delle librerie Eigen, PCL, OMPL, Octomap. È richiesta buona conoscenza della lingua italiana.

**TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:**

Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica o Robotica. Almeno un anno di esperienza di ricerca nel campo di mobile robot motion planning. Dottorando

**DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo):** 1 mese

**PUBBLICAZIONE:**

Il presente avviso sarà affisso all'Albo della struttura, inserito sul sito web dell'Ateneo e sul proprio sito dal 08/05/2015 al 14/05/2015 (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, 07/05/2015

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA