



**Classif. VII/16**  
**Prot. 1624/2015**

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

**AVVISO N. 14/co.co.co/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 co.co.co. come da delibera in Consiglio di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" nella seduta del 15/07/2015.

**OGGETTO PRESTAZIONE:**

Metodi e tecniche per l'induzione della conoscenza per pianificazione della collaborazione tra robot e persone.

**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. Buona conoscenza della lingua Inglese;

**TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:**

Statistical Machine Learning, Planning simbolico, Situation Calculus, MATLAB, C++, Python, ROS e Armar-X.

È richiesta buona conoscenza della lingua inglese.

**DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo):** 12 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 **17 novembre 2015 al 24 novembre 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.

Roma, 17 novembre 2015

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA