



**Classif. VII/16**  
**Prot. 1626/2015**

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

**AVVISO N. 16/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 5/10/2015.

**OGGETTO PRESTAZIONE:**

Rilevamento di contatto per robot cingolati articolati mediante l'approccio dell'invarianza positiva;

**COMPETENZE DEL CANDIDATO:**

Dottorando e competenze in Robotica, Controllo e Informatica;

**TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:**

Modellazione e controllo dei robot manipolatori e robot mobili. Esperienza nella simulazioni numerica di sistemi robotici e di vibrazioni meccaniche. Conoscenza dei metodi teorici di Positive Invariance per l'analisi e caratterizzazione del comportamento dei sistemi robotici, e l'impiego di tali metodi nel rilevamento e identificazioni di collisioni. Esperienza nella elaborazione dei segnali e nell'applicazione di tecniche di apprendimento automatico. Solida esperienza di sviluppo con i linguaggi di programmazione C/C++, Python e Matlab, con il framework CUDA, e con le librerie OpenMP, libSVM, Eigen e ROS.

**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