



Prot. 906 del 18/04/2018
Pos. VII/16

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

AVVISO N. 16/incarico di lavoro/2018

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 lavoro autonomo come da delibera in Consiglio di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale A. Ruberti seduta del 11/04/2018.

OGGETTO PRESTAZIONE: Pianificazione di traiettorie per multi-robot

COMPETENZE DEL CANDIDATO:

Conoscenza del tracked robot absolem

TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:

Dottorato

DURATA CONTRATTUALE E LUOGO: entro 30 giorni dalla firma del contratto; il luogo sarà concordato tra le parti in relazione alle esigenze specifiche.

PUBBLICAZIONE:

Il presente avviso sarà affisso all'Albo della struttura, inserito sul sito web dell'Ateneo e sul proprio sito dal 18/04/2018 al 23/04/2018 (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, 18/04/2018

FIRMATO
IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA