



**Prot. 1236 del 16 giugno '17**  
**Pos. VII/16**

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

**AVVISO N. 28/prest.occ/2017**

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 15/06/2017.

**OGGETTO PRESTAZIONE:** Implementazione di un pianificatore in tempo reale per robot umanoidi

**COMPETENZE DEL CANDIDATO:**

Esperienza con robot NAO, conoscenza C++ e ambiente V-REP

**TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:**

Laurea Magistrale in Control Engineering, Artificial Intelligence and Robotics, o analoghe

**DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo): 30 giorni** , Dipartimento di Ingegneria Informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti"

**PUBBLICAZIONE:**

Il presente avviso sarà affisso all'Albo della struttura, inserito sul sito web dell'Ateneo e sul proprio sito dal 16/06/2017 al 22/06/2017 (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, 16/06/2017

Firmato  
IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA