



**Prot. 876**  
**Pos. VII/16**

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

**AVVISO N. 13/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 A. Ruberti seduta del 28/05/2015.

**OGGETTO PRESTAZIONE:** Implementazione e validazione di un modello di controllo basato sul task switching per la collaborazione tra robot cingolati articolati.

**COMPETENZE DEL CANDIDATO:**

È richiesta ottima conoscenza di C++, ROS e MATLAB, delle librerie Eigen, PCL e OpenCV, degli algoritmi per l'elaborazione dei segnali, per la modellazione del rumore e dell'incertezza dei segnali, degli algoritmi di riconoscimento e classificazione

**TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:**

Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica, Robotica o Elettronica. Esperienza di ricerca nel campo di elaborazione dei segnali, processamento ed interpretazione dei dati sensoriali propriocettive ed exteroceettive di piattaforme robotiche mobili.

**DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo):** 8 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 04/06/2015 al 11/06/2015 (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, 04/06/2015

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA