



Prot. 679
Pos. VII/16

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

AVVISO N. 10/prest.occ/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 prestazione occasionale come da delibera in Consiglio di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale A. Ruberti seduta del 24/04/2015.

OGGETTO PRESTAZIONE: Pianificazione in tempo reale del moto per robot mobili cingolati articolati basata su simulazione fisica.

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. È richiesta buona conoscenza della lingua italiana.

TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:

Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica o Robotica. Almeno un anno di esperienza di ricerca nel campo di mobile robot motion planning. Dottorando

DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo): 1 mese

PUBBLICAZIONE:

Il presente avviso sarà affisso all'Albo della struttura, inserito sul sito web dell'Ateneo e sul proprio sito dal 08/05/2015 al 14/05/2015 (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, 07/05/2015

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA