



**Decreto n. 4/Ass.Ric./2015
Prot. 104/2015**

**PROVVEDIMENTO DI APPROVAZIONE DEGLI ATTI CONCORSUALI RELATIVI ALLA
PROCEDURA SELETTIVA PER L'ATTRIBUZIONE DI N. 1 ASSEGNO PER LA
COLLABORAZIONE AD ATTIVITA' DI RICERCA**

IL DIRETTORE

VISTA la Legge 9.5.1989, n. 168;

VISTA la Legge 30 dicembre 2010, n. 240 ed in particolare l'art. 22;

VISTO lo Statuto dell'Università;

VISTO il Regolamento per il conferimento di assegni di ricerca emanato con D.R. n. 896 del 28.03.2011, modificato con D.R. n. 4246 del 5 dicembre 2011, con ultima modifica del 13.03.2014 D.R. 699/2014;

VISTE le delibere del Senato Accademico e del Consiglio di Amministrazione, rispettivamente del 12.04.2011 e del 19.04.2011;

Vista la delibera del Consiglio di Dipartimento nella seduta del 14.11.2014 nella quale si autorizza il bando di n. 1 assegno di Ricerca;

Vista la delibera del Consiglio di Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" della seduta del 13.01.2015 nella quale viene nominata la Commissione esaminatrice;

Visto il bando, pubblicizzato il 01.12.2014, con il quale è stato indetto il concorso per il conferimento di n. 1 assegno di ricerca per il settore ING-INF/04 "Pianificazione del moto per coesistenza sicura uomo-robot".

Visti i verbali della commissione esaminatrice del 16.01.2015 (assenza di colloquio).

DISPONE

Art. 1 – sono approvati gli atti della valutazione comparativa per il conferimento di un assegno di ricerca per il settore ING-INF/04 – titolo della ricerca: "Pianificazione del moto per coesistenza sicura uomo-robot", presso il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti"

Art. 2 – E' approvata la seguente graduatoria di merito:

Massimo CEFALO, punti 70/100

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti prescritti per l'ammissione alla valutazione comparativa di cui sopra, il Dott. **Massimo CEFALO** nato a Roma (RM) il 20/11/1973, è dichiarato vincitore della valutazione comparativa per titoli ed esame per il conferimento di un assegno di ricerca per il settore ING-INF/04 "Pianificazione del moto per coesistenza sicura uomo-robot"; Responsabile scientifico Prof. Giuseppe Oriolo presso il Dipartimento di Ingegneria informatica, automatica e gestionale "Antonio Ruberti" di questa Università.

Il presente provvedimento sarà acquisito alla raccolta interna e reso pubblico mediante affissione all'albo del Dipartimento e sul sito web dell'Università.

Roma, 22.01.2015

IL DIRETTORE
F.to Prof. Alberto Marchetti Spaccamela