



Classif. VII/16
Prot. 1625/2015

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

AVVISO N. 15/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 "Antonio Ruberti" nella seduta del 5/10/2015.

OGGETTO PRESTAZIONE:

Analisi della traversabilità per robot cingolati articolati a supporto della pianificazione e navigazione autonoma.

COMPETENZE DEL CANDIDATO:

Computer Vision, Robot Perception, Surface Reconstruction, C++, MATLAB, CUDA, ROS;

TITOLI/REQUISITI RICHIESTI AL CANDIDATO:

Laurea Magistrale in Intelligenza Artificiale e Robotica, dottorando;

DURATA CONTRATTUALE E LUOGO (solo CoCoCo): 12 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 **17 novembre 2015 al 24 novembre 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.

Roma, 17 novembre 2015

IL RESPONSABILE DELLA STRUTTURA