



IL DIRETTORE DEL DIPARTIMENTO

VISTO il DPR 22 dicembre 1986 n. 917;

VISTO il Decreto legislativo 30 marzo 2001 n. 165, in particolare l'art. 7;

VISTO la legge 240 del 30.12.2010 ed in particolare l'art. 18;

VISTO il vigente regolamento disciplinante la procedura selettiva pubblica per il conferimento di incarichi di collaborazione nell'ambito di Progetti di ricerca;

VISTO che il Dipartimento deve sopperire ad esigenze particolari, temporanee e contingenti per lo svolgimento del Progetto di ricerca *PRIN 2020 "COWBOT: preCision livestOck farming With collaborative heterOgeneous roboT teams" – Sabattini - CUP E83D22001010001*;

VISTO che al momento non è disponibile, all'interno dell'Università, la professionalità richiesta dalle esigenze di cui sopra;

ACCERTATA la copertura sui fondi nella disponibilità del Dipartimento di Scienze e Metodi dell'Ingegneria;

VISTO l'avviso Prot. n. 320 del 20.02.2024 con cui è stata bandita la procedura selettiva pubblica, per curriculum vitae ed eventuale colloquio, per l'attribuzione di un incarico di collaborazione inerente svolgimento di attività di particolare e specifica rilevanza all'interno del Progetto di ricerca *PRIN 2020 "COWBOT: preCision livestOck farming With collaborative heterOgeneous roboT teams" – Sabattini - CUP E83D22001010001*;

VISTI gli atti della selezione per il conferimento di n. 1 contratto di collaborazione per lo svolgimento dell'attività di cui sopra, svolti dalla commissione nominata con atto Prot. n. 508 del 15.03.2024;

RITENUTO opportuno provvedere

INFORMA

che la selezione per l'attribuzione di un incarico di collaborazione inerente svolgimento di attività di particolare e specifica rilevanza all'interno del Progetto di ricerca *PRIN 2020 "COWBOT: preCision livestOck farming With collaborative heterOgeneous roboT teams" – Sabattini - CUP E83D22001010001* ha prodotto il seguente esito:

Cognome	NOME	Valutazione
RUO	Andrea	Il percorso formativo e le esperienze lavorative pienamente adeguati al profilo richiesto

DETERMINA

di conferire al dott. **Ruo Andrea** l'incarico volto alla *Simulazione di algoritmi di path planning per robot mobili eterogenei*, a mezzo di contratto di prestazione d'opera occasionale o per attività libero professionale, della durata di 2 mesi per un compenso lordo lavoratore di euro 4.000,00 (quattromila/00).

IL DIRETTORE DEL DIPARTIMENTO
Prof. Massimo Milani