

LA DIRETTRICE 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 *"Trustworthy Robotic Assistant for Improved Minimally Invasive Surgery - Tramis"*, Responsabile Prof.ssa Federica Ferraguti, Codice Progetto FIS-2023-02042, CUP E53C24003820001, presentato nell'ambito della *"Procedura competitiva per lo sviluppo delle attività di ricerca fondamentale, a valere sul Fondo Italiano per la Scienza"*, di cui al D.D. n. 1236 del 01/08/2023 (Bando FIS 2) e finanziato con D.D 23314 del 10/12/2024;

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. 1622 del 15.09.2025 con cui è stata bandita la procedura selettiva pubblica, per curriculum vitae ed eventuale colloquio, per l'attribuzione di un incarico di collaborazione per lo svolgimento di attività di particolare e specifica rilevanza all'interno del Progetto di ricerca *"Trustworthy Robotic Assistant for Improved Minimally Invasive Surgery - Tramis"*, Responsabile Prof.ssa Federica Ferraguti, Codice Progetto FIS-2023-02042, CUP E53C24003820001, presentato nell'ambito della *"Procedura competitiva per lo sviluppo delle attività di ricerca fondamentale, a valere sul Fondo Italiano per la Scienza"*, di cui al D.D. n. 1236 del 01/08/2023 (Bando FIS 2) e finanziato con D.D 23314 del 10/12/2024;

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. 1880 del 21/10/2025;

RITENUTO opportuno provvedere

INFORMA

che la selezione per l'attribuzione di un incarico di collaborazione per lo svolgimento di attività di particolare e specifica rilevanza all'interno del Progetto di ricerca *"Trustworthy Robotic Assistant for Improved Minimally Invasive Surgery - Tramis"*, Responsabile Prof.ssa Federica Ferraguti, Codice Progetto FIS-2023-02042, CUP E53C24003820001, presentato nell'ambito della *"Procedura competitiva per lo sviluppo delle attività di ricerca fondamentale, a valere sul Fondo Italiano per la Scienza"*, di cui al D.D. n. 1236 del 01/08/2023 (Bando FIS 2) e finanziato con D.D 23314 del 10/12/2024; ha prodotto il seguente esito:

ORDINE IDONEI	COGNOME e NOME	VALUTAZIONE
1	FURNARI Gabriela	Percorso formativo ed esperienze lavorative molto adeguati al profilo richiesto

DETERMINA

di conferire al dott. **Furnari Gabriele** l'incarico finalizzato allo Sviluppo di algoritmi di pianificazione e generazione delle traiettorie basati su tecniche di imitation learning, nell'ambito del progetto sopra indicato.

L'incarico sarà conferito 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 5.000,00 (cinquemila/00).

LA DIRETTRICE DEL DIPARTIMENTO
Prof.ssa Elena Degoli