



(Avviso al pubblico)

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 *Sviluppo di un sistema per l'addestramento di un sistema di manipolazione robotica per la manipolazione di oggetti delicati*;

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. 2011 del 40.11.2025 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 *Sviluppo di un sistema per l'addestramento di un sistema di manipolazione robotica per la manipolazione di oggetti delicati*;

VISTI gli atti della selezione per il conferimento di un contratto di collaborazione per lo svolgimento dell'attività di cui sopra, svolti dalla commissione nominata con atto Prot. n. 2192 del 25.11.2025;

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 *Sviluppo di un sistema per l'addestramento di un sistema di manipolazione robotica per la manipolazione di oggetti delicati*, ha prodotto il seguente esito:

COGNOME e NOME

VALUTAZIONE

SOLIANI Gabriele

Percorso formativo ed esperienze lavorative
molto adeguati al profilo richiesto

DETERMINA

di conferire al dott. **Soliani Gabriele** l'incarico finalizzato allo sviluppo e integrazione di un sistema per il controllo di un robot manipolatore collaborativo, nell'ambito del progetto sopra indicato.

L'incarico sarà conferito a mezzo di contratto di lavoro autonomo occasionale o prestazione libero professionale, della durata di 2 mesi e per un compenso lordo collaboratore di euro 5.000/00 (cinquemila/00).

LA DIRETTRICE DEL DIPARTIMENTO
Prof.ssa Elena Degoli