Decreto Direttoriale n. 221/2020

IL DIRETTORE

VISTO il vigente Statuto dell'Ateneo;

VISTA la legge 30 dicembre 2010, n. 240, in particolare l'art. 22 recante disposizioni in materia di "Assegni di Ricerca";

VISTO il Decreto Ministeriale n. 102 del 9 marzo 2011, con il quale è stato determinato l'importo annuo minimo degli assegni di ricerca per lo svolgimento di attività di ricerca al netto degli oneri a carico dell'amministrazione erogante;

VISTO il Regolamento di Ateneo per il conferimento di assegni per lo svolgimento di attività di ricerca, emanato con D. R. n. 2019/1510 del 23/04/2019;

VISTO l'Avviso Pubblico emanato con Decreto Direttoriale n. 181 del 23/06/2020 - **Rif. D.I.E.T.I. Ass. Ric. 8/2020**, con il quale è stata indetta una procedura di valutazione comparativa per titoli e colloquio per il conferimento di n. 1 assegno di ricerca dal titolo: "Progettazione meccanica di sistemi di locomozione robotici con gambe, controllo e ottimizzazione sequenziale di relativi compiti per evitare slittamenti e collisioni", della durata di 1 anno, per il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, nell'ambito del progetto di ricerca "WELDON – Walking Robots: A Connection Between Legged Robots and Nonprehensile Manipulation – Progetto STAR Linea 1 – annualità 2018", CUP: E66C18001330003, responsabile scientifico Prof. Fabio Ruggiero;

VISTO il Decreto Direttoriale n. 215/2020 del 15/07/2020 con il quale è stata nominata la Commissione giudicatrice per la selezione di cui si tratta;

VISTA la disponibilità finanziaria sul capitolo del progetto di ricerca "WELDON – Walking Robots: A Connection Between Legged Robots and Nonprehensile Manipulation – Progetto STAR Linea 1 – annualità 2018", CUP: E66C18001330003;

ESAMINATI i verbali redatti dalla Commissione Giudicatrice della selezione in parola da cui si rileva che l'unica domanda di partecipazione pervenuta per PEC in data 06/07/2020 è del dott. Massimiliano De Martino,

DECRETA

Art. 1 – Sono approvati gli atti relativi alla seguente procedura:

Valutazione comparativa per titoli e colloquio per il conferimento di n.1 assegno di ricerca, dal titolo: "Progettazione meccanica di sistemi di locomozione robotici con gambe, controllo e ottimizzazione sequenziale di relativi compiti per evitare slittamenti e collisioni", della durata di 1 anno, presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, nell'ambito del progetto di ricerca "WELDON – Walking Robots: A Connection Between Legged Robots and Nonprehensile Manipulation – Progetto STAR Linea 1 – annualità 2018", CUP: E66C18001330003, di cui è responsabile scientifico il Prof. Fabio Ruggiero. **Rif. D.I.E.T.I. Ass. Ric. 8/2020.**

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

Cognome e None	Titolo dell'Assegno di Ricerca	Punteggio Titoli	Punteggio Colloquio	Totale
De Martino Massimiliano	Progettazione meccanica di sistemi di locomozione robotici con gambe, controllo e ottimizzazione sequenziale di relativi compiti per evitare slittamenti e collisioni	35	27	62

Art. 3 – E'**,** pertanto, dichiarato vincitore il Dott. **De Martino Massimiliano**.

Napoli, 22 Luglio 2020

f.to Il Direttore
Prof. Giorgio Ventre