



UNIVERSITÀ  
DI SIENA  
1240

DIPARTIMENTO DI  
INGEGNERIA DELL'INFORMAZIONE  
E SCIENZE MATEMATICHE  
— DIISM

Al Direttore del Dipartimento di Ingegneria  
dell'Informazione e Scienze Matematiche  
Università degli Studi di Siena

**VERBALE PER LA VALUTAZIONE COMPARATIVA PER L'AFFIDAMENTO A SOGGETTI ESTERNI  
ALL'UNIVERSITÀ DI INCARICHI DI LAVORO AUTONOMO (definizione dei criteri)**

Avviso Pubblico nr. 25/2025 del 06/11/2025 con scadenza 24/11/2025 per il conferimento di un incarico individuale con contratto di lavoro autonomo per la seguente attività: ***“Sviluppo di una supporto flessibile per una Pinza Collaborativa”***

Il giorno 9 dicembre 2025 alle ore 12.00 si riunisce la Commissione Giudicatrice per il conferimento di un incarico individuale con contratto di lavoro autonomo per la seguente attività:

***“Sviluppo di una supporto flessibile per una Pinza Collaborativa”*** per stabilire i criteri per la valutazione del curriculum presentato dai candidati.

La Commissione risulta così composta:

- Prof. Domenico Prattichizzo (Presidente)
- Dott. Tommaso Lisini Baldi (Segretario)
- Prof. Gionata Salvietti (Membro)

I commissari dichiarano di non trovarsi in situazioni di incompatibilità fra di loro ai sensi dell'art. 51 e dell'art. 52 del C.P.C. ed in particolare, in rapporto di parentela o di affinità, fino al 4° grado incluso; viene quindi eletto Presidente il Prof. Domenico Prattichizzo e il dott. Tommaso Lisini Baldi ricopre il ruolo di Segretario.

Per la partecipazione alla selezione è richiesto:

1. Laurea Specialistica, Magistrale o Vecchio Ordinamento in:
  - Ingegneria Informatica – Classe di Laurea LM - 32
  - Ingegneria dell'Automazione Classe di Laurea LM - 25
  - Ingegneria Meccanica Classe di Laurea LM - 33
  - o lauree equipollenti conseguite all'estero
2. Esperienza in design meccanico di componenti flessibili
3. Buona conoscenza della lingua inglese

La persona selezionata dovrà occuparsi di: progettare e realizzare un prototipo di supporto flessibile per gripper collaborativi, finalizzato a migliorare la versatilità e l'efficacia della presa in scenari di manipolazione robotica condivisa. In particolare, il lavoro prevede lo sviluppo di un componente flessibile integrabile in una pinza collaborativa, capace di adattarsi a oggetti di forme e dimensioni variabili, mantenendo al contempo sicurezza, precisione e affidabilità nelle operazioni di presa e rilascio. Il progetto mira a coniugare leggerezza strutturale e resistenza meccanica, mediante l'impiego di materiali e tecnologie produttive idonee (stampa 3D, materiali compositi o polimeri tecnici). Il design sarà ottimizzato in ottica di manifatturabilità e integrazione mecatronica, considerando vincoli geometrici, cinematici e di compatibilità con le interfacce standard dei gripper collaborativi.

La Commissione stabilisce i seguenti criteri di valutazione e decide di assegnare il punteggio totale di 100 punti attribuendo un punteggio a ciascun requisito come di seguito riportato:

1) Requisito 1: Laurea Specialistica, Magistrale o Vecchio Ordinamento in:

- Ingegneria Informatica – Classe di Laurea LM - 32
- Ingegneria dell'Automazione Classe di Laurea LM - 25
- Ingegneria Meccanica Classe di Laurea LM - 33
- o lauree equipollenti conseguite all'estero

- voto laurea:	<100 punti 5
	100-105 punti 7
	106-110 punti 8
	110 e oltre punti 10

2) Requisito 2:	- attinenza tesi di laurea: fino ad un massimo di	punti 10
	- Master	punti 3
	- Corsi/Stage	punti 3
	- Borse di studio e ricerca	punti 4

4) Requisito 4: altre competenze e attività: fino a 10 punti così ripartite:

- Certificazioni Inglese fino a 5 punti
- Premi e riconoscimenti fino a 2 punti
- Altre Esperienze (Tirocini, Erasmus) fino a 3 punti

*Si attribuisce alla prova orale un punteggio di 40 punti*

Il presente verbale è redatto, letto e sottoscritto seduta stante.

- Prof. Domenico Prattichizzo (Presidente)
- Dott. Tommaso Lisini Baldi (Segretario)
- Prof. Gionata Salvietti (Membro)