

**VERBALE PER LA VALUTAZIONE COMPARATIVA PER L’AFFIDAMENTO A SOGGETTI ESTERNI
ALL’UNIVERSITÀ DI INCARICHI DI LAVORO AUTONOMO (Definizione dei criteri di valutazione)**

Avviso Pubblico nr 5 del 22/03/2024 con scadenza 09/04/2024 per il conferimento di un incarico individuale con contratto di lavoro autonomo per la seguente attività: **“Sviluppo di nodi ROS per l’utilizzo di dispositivi indossabili di input e di feedback (SensoriMotor Interfaces)”**

Il giorno 22 aprile 2024 alle ore 8:00 si riunisce la Commissione Giudicatrice per il conferimento di un incarico individuale con contratto di lavoro autonomo per la seguente attività: **“Sviluppo di nodi ROS per l’utilizzo di dispositivi indossabili di input e di feedback (SensoriMotor Interfaces)”** per stabilire i criteri per la valutazione del curriculum presentato dai candidati.

La Commissione risulta così composta:

Prof. Domenico Prattichizzo

Dott.ssa Nicole D’Aurizio

Dott. Tommaso Lisini Baldi

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: **Laurea di livello specialistico/magistrale in Ingegneria dell'Informazione o Ingegneria Biomedica; conoscenza approfondita di protocolli di comunicazione, conoscenza dei meccanismi di gestione della comunicazione in ROS (Robot Operating System), debug hardware (comunicazione seriale).**

La persona selezionata dovrà occuparsi di:

- Stesura codice per comunicazione e test hardware
- Generare codici in C++ per la comunicazione tramite ROS msgs
- Testare il sistema controllando tramite interfaccia sensomotora un gripper collaborativo

