

ALLEGATO A) BANDO DI CONCORSO PER N.2 ASSEGNI DI RICERCA - RIF. D.I.E.T.I. ASS.Ric. 10/2021, D.D.n. 333/2021 - DR 2019/1510 del 23.04.2019.

NUMERO IDENTIFICATIVO CONCORSO	Struttura sede della ricerca	TITOLO DEL PROGRAMMA DI RICERCA	DESCRIZIONE DEL PROGRAMMA DI RICERCA DEGLI ASSEGNI	S.S.D.	Ambito disciplinare	RESPONSABILE ATTIVITA' DI RICERCA	ENTE FINANZIATORE	DURATA IN ANNI (1 anno =1500 ore)	Importo lordo annuo al netto degli oneri a carico dell'Ateneo	Importo lordo annuo comprensivo degli oneri a carico dell'Ateneo e dell'accantonamento per maternità per n. 1 assegno	Data,sede ed ora Pubblicazione Valutazione Titoli	Data sede ed ora Prova colloquio
DIET/ASS.Ric.10/2021_1	Dipartimento di Ingegneria elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione	Controllo aptico per la teleoperazione remota di manipolatori aerei cooperanti	Le operazioni di ispezioni possono fare uso di diverse piattaforme che devono collaborare per svolgere un compito. Queste piattaforme debbono essere manovrate simultaneamente da un operatore remoto. Gli obiettivi dell'assegno di ricerca sono: (i) sviluppare una struttura di controllo per il controllo sia del singolo manipolatore aereo che del sistema multi-piattaforma; (ii) stimare l'effetto dei ritardi di tempo nella collaborazione fisica di più robot interagenti fra loro e con l'ambiente; (iii) sviluppare strategie di controllo basate sulla tele-manipolazione usando un'informazione multi-modale fornita dall'utente remoto per controllare in sistema distribuito e coordinato.	ING-INF/04	Automatica	Prof. Vincenzo Lippiello	Progetto AEROTRAIN - "Aerial RObotic TRAINING for the next generation of European infrastructure and asset maintenance technologies" MARIE_CURIE Programme for Research and Innovation 2014_2020. CUP:E55F21000590006.	3	€ 38.455,20	€ 51.166,56	14.09.2021 ore 18.00 (ora italiana) SITO WEB D.I.E.T.I.	16.09.2021 ore 09.00 (ora italiana) MODALITA' TELEMATICA
DIET/ASS.Ric.10/2021_2	Dipartimento di Ingegneria elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione	Stabilizzazione e controllo di manipolatori aerei in contatto con l'ambiente per misure in loco	Da un punto di vista teorico, i teoremi di stabilità mostrano solo validità locale e gli stimatori dei disturbi esterni potrebbero non essere abbastanza autonomi, mentre devono essere adattati al progetto del manipolatore aereo stesso. Per misurazioni affidabili dovrebbe essere garantita una reazione rapida a situazioni impreviste. Gli obiettivi principali sono (i) la progettazione e il controllo di un manipolatore aereo per l'interazione con l'ambiente per misurazioni in loco; (ii) lo studio degli ostacoli aerodinamici causati dalla vicinanza della piattaforma aerea con l'ambiente circostante, impedendo anche semplici operazioni di aggancio; (iii) lo sviluppo di stimatori di effetti aerodinamici non modellati e disturbi esterni e testarli in esperimenti reali.	ING-INF/04	Automatica	Dr. Ing. Fabio Ruggiero	Progetto AEROTRAIN - "Aerial RObotic TRAINING for the next generation of European infrastructure and asset maintenance technologies" MARIE_CURIE Programme for Research and Innovation 2014_2020. CUP:E55F21000590006.	3	€ 38.455,20	€ 51.166,56	14.09.2021 ore 18.00 (ora italiana) SITO WEB D.I.E.T.I.	16.09.2021 ore 09.00 (ora italiana) MODALITA' TELEMATICA