

PROF. ING. FABIO VILLONE
DIRETTORE

DECRETO N. 52/2023

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. 2021/3521 del 03/09/2021;
- VISTO l'Avviso Pubblico emanato con Decreto Direttoriale n. 500 del 22/12/2022 - **Rif. D.I.E.T.I. Ass. Ric. 20/2022**, 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: "Controllo di robot quadrupedi in interazione con l'ambiente", della durata di 24 mesi, per il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, nell'ambito del progetto di ricerca "PRIN2020 COWBOT: precision livestock farming With collaborative heterogeneous robot teams_COD.PROGETTO 2020NH7EAZ", CUP: E63C22001800001, di cui è Responsabile Scientifico il Prof. Fabio Ruggiero;
- VISTO il Decreto Direttoriale n. 35/2023 del 30/01/2023 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 "PRIN2020 COWBOT: precision livestock farming With collaborative heterogeneous robot teams_COD.PROGETTO 2020NH7EAZ", CUP: E63C22001800001;
- ESAMINATI i verbali redatti dalla Commissione Giudicatrice della selezione in parola da cui si rileva che l'unica domanda di partecipazione pervenuta per mail in data 17/01/2023 è del dott. Arpentì Pierluigi;

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: "Controllo di robot quadrupedi in interazione con l'ambiente", della durata di 24 mesi, presso il Dipartimento di Ingegneria Elettrica e delle Tecnologie dell'Informazione, nell'ambito del progetto di ricerca "PRIN2020 COWBOT: precision livestock farming With collaborative heterogeneous robot teams_COD.PROGETTO 2020NH7EAZ", CUP: E63C22001800001, di cui è Responsabile Scientifico il Prof. Fabio Ruggiero. **Rif. D.I.E.T.I. Ass. Ric. 20/2022.**



PROF. ING. FABIO VILLONE
DIRETTORE

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

Cognome e Nome	Titolo dell'Assegno di Ricerca	Punteggio Titoli	Punteggio Colloquio	Totale
Arpenti Pierluigi	Controllo di robot quadrupedi in interazione con l'ambiente	20/30	60/70	80/100

Art. 3 – E', pertanto, dichiarato vincitore il Dott. Arpenti Pierluigi.

Napoli, 9 Febbraio 2023

Il Direttore
Prof. Fabio Villone