

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. 31/2024.

Art. 2 – È approvata la seguente graduatoria di merito:

Cognome e Nome	Titolo dell'Assegno di Ricerca	Punteggio Titoli	Punteggio Colloquio	Totale
Pucci Paolo	Controllo di robot quadrupedi dotati di braccio robotico	14/30	60/70	74/100

Art. 3 – È, pertanto, dichiarato vincitore il Dott. Pucci Paolo.

Napoli, 27 giugno 2024

Il Direttore
Prof. Fabio Villone

Firmatari: Villone Fabio

DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA ELETTRICA E DELLE TECNOLOGIE DELL'INFORMAZIONE
UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II
Il.26/2024-5/426 creato il: 27/06/2024