Progetto "Trustworthy Robotic Assistant for Improved Minimally Invasive Surgery - Tramis", Responsabile Prof.ssa Federica Ferraguti, Codice Progetto FIS-2023-02042, CUP E53C24003820001, presentato nell'ambito della "Procedura competitiva per lo sviluppo delle attività di ricerca fondamentale, a valere sul Fondo Italiano per la Scienza", di cui al D.D. n. 1236 del 01/08/2023 (Bando FIS 2) e finanziato con D.D 23314 del 10/12/2024

UNIMORE
UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI MODENA E REGGIO EMILIA

Dipartimento di Scienze e Metodi dell'Ingegneria

Sede
Via Giovanni Amendola, 2
42122 - Reggio Emilia, Italia
T +39 0522 52 2161

(Avviso al pubblico)

LA DIRETTRICE DEL DIPARTIMENTO

VISTO il DPR 22 dicembre 1986 n. 917;

VISTO il Decreto legislativo 30 marzo 2001 n. 165, in particolare l'art. 7;

VISTO la legge 240 del 30.12.2010 ed in particolare l'art. 18;

VISTO il vigente regolamento disciplinante la procedura selettiva pubblica per il conferimento di incarichi di collaborazione nell'ambito di Progetti di ricerca;

VISTO che il Dipartimento deve sopperire ad esigenze particolari, temporanee e contingenti per lo svolgimento del Progetto di ricerca *Trustworthy Robotic Assistant for Improved Minimally Invasive Surgery – TRAMIS_Codice Progetto FIS-2023-02042, presentato nell'ambito della "Procedura competitiva per lo sviluppo delle attività di ricerca fondamentale, a valere sul Fondo Italiano per la Scienza", di cui al D.D. n. 1236 del 01/08/2023 (Bando FIS 2) e finanziato con D.D 23314 del 10/12/2024- CUP E53C24003820001;*

VISTO che al momento non è disponibile, all'interno dell'Università, la professionalità richiesta dalle esigenze di cui sopra;

ACCERTATA la copertura sui fondi nella disponibilità del Dipartimento di Scienze e Metodi dell'Ingegneria;

VISTO l'avviso Prot. n. 1682 del 01.10.2026 con cui è stata bandita la procedura selettiva pubblica, per curriculum vitae ed eventuale colloquio, per l'attribuzione di un incarico di collaborazione per lo svolgimento di attività di particolare e specifica rilevanza all'interno del Progetto di ricerca *Trustworthy Robotic Assistant for Improved Minimally Invasive Surgery – TRAMIS_Codice Progetto FIS-2023-02042, presentato nell'ambito della "Procedura competitiva per lo sviluppo delle attività di ricerca fondamentale, a valere sul Fondo Italiano per la Scienza", di cui al D.D. n. 1236 del 01/08/2023 (Bando FIS 2) e finanziato con D.D 23314 del 10/12/2024- CUP E53C24003820001;*

VISTI gli atti della selezione per il conferimento di un contratto di collaborazione per lo svolgimento dell'attività di cui sopra, svolti dalla commissione nominata con atto Prot. n. 1752 del 08.10.2026;

RITENUTO opportuno provvedere

INFORMA

che la selezione per l'attribuzione di un incarico di collaborazione per lo svolgimento di attività di particolare e specifica rilevanza all'interno del Progetto di ricerca *Trustworthy Robotic Assistant for Improved Minimally Invasive Surgery – TRAMIS_Codice Progetto FIS-2023-02042, presentato nell'ambito della "Procedura competitiva per lo sviluppo delle attività di ricerca fondamentale, a valere sul Fondo Italiano per la Scienza", di cui al D.D. n. 1236 del 01/08/2023 (Bando FIS 2) e finanziato con D.D 23314 del 10/12/2024- CUP E53C24003820001,*, ha prodotto il seguente esito:

COGNOME e NOME	VALUTAZIONE
RINALDINI Alice	Percorso formativo ed esperienze lavorative adeguati al profilo richiesto, data l'esperienza nel campo della pianificazione, localizzazione e del coordinamento di flotte di robot mobili autonomi.

UNIMORE
UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI MODENA E REGGIO EMILIA

Dipartimento di Scienze e Metodi dell'Ingegneria

di conferire alla dott.ssa **Rinaldini Alice** l'incarico finalizzato a contribuire alle attività del WP3, Safe and efficient robot control and navigation oltre cha allo sviluppo di metodologie di controllo e collision avoidance per il coordinamento di diversi robot operanti in un ambiente ristretto e non noto, nell'ambito del progetto sopra indicato.
L'incarico sarà conferito a mezzo di contratto di lavoro autonomo occasionale o prestazione libero professionale, della durata di 3 mesi e per un compenso lordo per la collaboratrice di euro 5.000/00 (cinquemila/00).

LA DIRETTRICE DEL DIPARTIMENTO
Prof.ssa Elena Degoli

ELENA
DEGOLI
13.10.2026
15:02:39
GMT+02:00

Avverso il presente provvedimento è ammesso il ricorso giurisdizionale avanti al Tribunale Amministrativo Regionale competente entro 60 giorni dalla piena conoscenza del presente atto, ai sensi dell'art. 29 del d.lgs. n. 104/2010. In alternativa, è ammesso ricorso straordinario entro 120 giorni dalla medesima data, ai sensi del d.P.R. n.1199/1971.