

## AVVISO DI CONFERIMENTO

**(Indagine preventiva rivolta al personale interno ai sensi dell'art. 3 lett. b) del Regolamento Prestazioni d'opera per l'affidamento a terzi esterni all'Università di incarichi di carattere intellettuale)**

In applicazione dell'articolo 3 lett. b) del Regolamento Prestazioni d'opera di Ateneo per l'affidamento a terzi esterni all'Università di incarichi di carattere intellettuale, si rende noto che l'Ateneo, Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche intende conferire un incarico nell'ambito del progetto di ricerca PRIN 2022 "finanziato dall'Unione Europea - Next generation EU" denominato: "DYNamic Assessment and Mitigation of the Impact of Collaborative Applications (DYNAMICA)" - della durata di 24 mesi, dal 28.09.2023 al 27.09.2025 - CUP I53D23001930006 - Cod. prog: 2022XXH9JZ\_002 / ERC: PE8 - Responsabile di Unità Prof. Massimo Callegari, all'interno del quale l'attività sarà rendicontata.

### OGGETTO DELL'INCARICO:

Attività di supporto all'attività di ricerca dal titolo: "Implementazione di algoritmi di previsione del comportamento umano in applicazioni di robotica collaborativa" (rif. art. 7, comma 6, lett. a) D. Lgs. 165/2001). L'attività di supporto all'attività di ricerca con incarico assegnato dal DIISM si svolgerà in forma autonoma e consisterà in:

- o Redazione dello stato dell'arte sulla human-detection in robotica collaborativa;
- o Implementazione in ROS di algoritmi di human-detection.

### REQUISITI RICHIESTI:

- Titolo di studio: Laurea Magistrale nella classe LM21 (Ingegneria Biomedica) o laurea Specialistica della classe 26/S o laurea Vecchio Ordinamento in Ingegneria Biomedica ovvero titolo di studio equipollente conseguito presso una Università straniera; la commissione valuterà l'equipollenza dei titoli;
- Esperienza: esperienza presso soggetti pubblici o privati nell'ambito della biomeccanica e dell'interazione uomo-robot;
- conoscenza degli strumenti informatici e altri requisiti richiesti: sistemi di motion tracking, sistemi video per lo skeleton tracking;
- conoscenza della lingua: buona conoscenza della lingua Inglese scritta e parlata.

### DURATA E LUOGO:

L'incarico avrà una durata di un mese, assegnato dal DIISM, si svolgerà in forma autonoma.

### RICHIEDENTE L'INCARICO:

Prof. Massimo Callegari.

### COMPENSO AGGIUNTIVO:

*Non previsto.*

### PUBBLICAZIONE ED ADESIONE:

Questo avviso sarà pubblicato sul sito [www.univpm.it](http://www.univpm.it) - Ateneo - Concorsi e selezioni - Concorsi vari - Avvisi per il personale interno e sul sito del Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche [www.diism.univpm.it](http://www.diism.univpm.it) dal 04.03.2024 sino al 13.03.2024 ore 12:00 (termine per la consegna della domanda).

L'avviso sarà inoltre visibile in un'apposita sezione dell'Area Riservata sotto Area Affari Generali, Appalti e Sanità con la dicitura "Avvisi conferimento di incarichi".

Gli interessati dovranno far pervenire entro il termine del 13.03.2024 ore 12:00 la propria adesione con allegato curriculum vitae alla segreteria del Dipartimento di Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche via e-mail all'indirizzo: [direttore.diism@pec.univpm.it](mailto:direttore.diism@pec.univpm.it).

Ancona, data firma digitale

FIRMATO

Il Direttore del Dipartimento di  
Ingegneria Industriale e Scienze Matematiche  
(Prof. Michele Germani)

*Documento firmato digitalmente ai sensi del D.Lgs. n. 82/2005 s.m.i.*