

PROCEDURA SELETTIVA PER TITOLI E COLLOQUIO PER IL CONFERIMENTO DI UN ASSEGNO PER LO SVOLGIMENTO DI ATTIVITÀ DI RICERCA PER IL SETTORE SCIENTIFICO-DISCIPLINARE ING-INF/04 (TITOLO DELLA RICERCA "Progetto e sviluppo della struttura meccatronica e del software per la pianificazione dei movimenti e per il controllo dell'interazione collaborativa human-robot di un manipolatore mobile per applicazioni industriali" PROGETTO COORSA: "Collaborazione tra Operatori e Robot manipolatori mobili Sicuri per la fabbrica del futuro", CUP: E81F18000300009) PRESSO IL DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA, BANDITO CON D.R. 7 GENNAIO 2020 n. 11 AFFISSO ALL'ALBO DELL'UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI FERRARA IL 8 GENNAIO 2020 (REP. N. 5 PROT. 741)

VERBALE N.2

Il giorno 31 gennaio 2020 alle ore 15:30 si è riunita la Commissione giudicatrice della procedura selettiva per il conferimento di un assegno per lo svolgimento di attività di ricerca per il settore scientifico-disciplinare ING-INF/04 (Titolo della ricerca : "Progetto e sviluppo della struttura meccatronica e del software per la pianificazione dei movimenti e per il controllo dell'interazione collaborativa human-robot di un manipolatore mobile per applicazioni industriali" PROGETTO COORSA: "Collaborazione tra Operatori e Robot manipolatori mobili Sicuri per la fabbrica del futuro", CUP: E81F18000300009) così composta:

- BONFE' MARCELLO, Ricercatore a Tempo Indeterminato presso l'Università degli Studi di Ferrara
- MUCCHI EMILIANO, Professore Associato presso l'Università degli Studi di Ferrara
- SIMANI SILVIO, Professore Associato presso l'Università degli Studi di Ferrara

per lo svolgimento del colloquio.

La Commissione, tenuto conto delle caratteristiche del colloquio, accerta la presenza dei sottoelencati candidati:

Dott. RIZZI JACOPO

La Commissione ha proceduto ad esaminare gli stessi:

- Dott. RIZZI JACOPO

a cui sono poste le seguenti domande:

- Descrivere il problema di analisi cinematica di robot manipolatori seriali e presentare la soluzione specifica per un esempio di manipolatore a propria scelta.
- Descrivere le problematiche di generazione del moto per piattaforme robotiche mobili dotate di ruote, con particolare riferimento alle strutture dette a guida differenziale.
- Descrivere lo schema di controllo tipico di un azionamento elettrico per la movimentazione di sistemi robotici.

ed è stata valutata la conoscenza della lingua: Inglese

Valutazione: punti 30/30

Infine la Commissione ha attribuito a ciascun candidato i seguenti punteggi complessivi per titoli e colloquio per i candidati che hanno superato il colloquio con un punteggio uguale o superiore a 20/30:

Dott. RIZZI JACOPO punti 70/100

La Commissione ha comunicato ai concorrenti l'esito della prova orale, mediante pubblicazione dei risultati nella sede del colloquio.

Il presente verbale viene inviato al Rettore per i successivi adempimenti.

La riunione ha avuto termine alle ore 16:30

LA COMMISSIONE

