

Pubblica selezione per il conferimento di n. 1 incarico di lavoro autonomo individuale di consulenza

avente ad oggetto “Sviluppare algoritmi che permettano ad un robot mobile, dotato di sistema di visione, di individuare una classe di oggetti in un ambiente e di riconoscerne uno specifico in determinati contesti” nell’ambito del Progetto di ricerca denominato “Movimentazione di un robot quadrupede in ambiente ospedaliero”

GRADUATORIA FINALE

Candidato	Punteggio titoli	Punteggio colloquio	Totale punteggio
BRIUOLO FRANCESCO PIO	23/50	40/50	63/100

Benevento, 19 novembre 2025

La Commissione

Prof.ssa Carmen Del Vecchio
Associato per il Settore Scientifico Disciplinare

Presidente
IINF-04/A

Prof. Luigi Iannelli
Ordinario per il Settore Scientifico Disciplinare

Componente
IINF-04/A

Prof. Francesco Vasca
Ordinario per il Settore Scientifico Disciplinare

Componente
IINF-04/A

Dott.ssa Maria Marsullo

Segretario verbalizzante

Responsabile del Settore Servizi al DING

Firmato digitalmente