



UNIVERSITÀ DI PISA

DIREZIONE DEL PERSONALE E DEGLI AFFARI GENERALI
Dirigente: Dott. Ascenzo Farenti
Unità forme flessibili di lavoro e mobilità
Responsabile: Dott. ssa Chiara Viviani

Prot. n. 17050 del 05/05/2015

Pubblicato il: 06/05/2015

Scadenza: 15/05/2015

AVVISO DI PROCEDURA PER IL CONFERIMENTO DI UN INCARICO
PER COLLABORAZIONE COORDINATA E CONTINUATIVA
PRESSO IL CENTRO RICERCHE E. PIAGGIO

IL DIRETTORE GENERALE

- VISTO:** lo Statuto dell'Università di Pisa, emanato con D.R. 27 Febbraio 2012, n. 2711;
- VISTO:** il Regolamento di Ateneo per l'Amministrazione la finanza e la contabilità, emanato con D.R. 8 ottobre 2008, n. 13745 e successive modifiche e integrazioni;
- VISTO:** l'art 2222 del cc relativo alla disciplina del lavoro autonomo;
- VISTO:** l'art 7, comma 6 del D.Lgs. n. 165/01;
- VISTO:** l'art. 17, comma 30, del D.L. n. 78/09 convertito in Legge n. 102/09;
- VISTO:** il Regolamento di Ateneo per il conferimento di incarichi di lavoro autonomo a soggetti esterni non dipendenti dell'Università di Pisa emanato con D.R. 29 maggio 2009, n 7967;
- VISTO:** il progetto denominato PACMAN "Probabilistic and Compositional Representations of Objects for Robotic Manipulation" le cui attività e sviluppi proseguiranno con il progetto di ricerca denominato SOMA "Soft-bodied intelligence for Manipulation", di cui sono responsabili rispettivamente l'Ing. Marco Gabiccini e il Prof. Antonio Bicchi (abstract allegati al presente avviso);
- VISTO:** il provvedimento d'urgenza n. 27 del 16/04/2015 del Direttore del Centro di Ricerca E. Piaggio con il quale, considerato l'esito negativo dell'interpello interno, viene autorizzata, l'attivazione della procedura comparativa per l'attribuzione di un incarico di collaborazione nell'ambito del progetto sopra indicato;
- VISTO:** l'interpello interno n. 202/2015 del 10/04/2015 per reperire una unità di personale da inserire nel CENTRO RICERCHE E. PIAGGIO al quale non ha risposto alcun dipendente dell'Ateneo;
- DATO ATTO** che: detta struttura ravvisa la necessità di attivare un contratto di collaborazione coordinata e continuativa per l'attività di cui sopra;
- DATO ATTO** che detta richiesta è conforme a quanto disciplinato dal regolamento per il conferimento di incarichi di lavoro autonomo a soggetti esterni non dipendenti dell'Università di Pisa;
- DATO ATTO** altresì che quanto disposto con il presente provvedimento non riguarda il merito dell'attivazione del contratto che rientra nella responsabilità propria del Responsabile della Struttura proponente, il quale è tenuto al rispetto delle disposizioni impartite dalla Direzione generale, in ossequio alle disposizioni di legge e a quelle regolamentari di ateneo;
- CONSIDERATO** che la spesa derivante dall'attivazione del contratto di collaborazione coordinata e continuativa troverà copertura finanziaria sui fondi comunitari relativi ai progetti PACMAN "619999_2013_PACMAN" e SOMA "619999_2015_BICCHI" del bilancio previsionale di Ateneo, anno 2015 (così come risulta dal provvedimento sopra citato);
- RAVVISATA PERTANTO** la necessità di dar corso alla procedura finalizzata all'attivazione di un contratto di collaborazione coordinata e continuativa per l'attività di cui sopra;

RENDE NOTO

Articolo 1 - Oggetto del bando

Bando 1687

Presso il CENTRO RICERCHE E. PIAGGIO è disponibile un incarico finalizzato alla realizzazione dei progetti allegati; in particolare avrà ad oggetto il supporto alla ricerca per la seguente attività: Progettazione e sviluppo di modelli per l'organizzazione, la gestione, la disseminazione e lo sfruttamento industriale di risultati di ricerca relativi a dispositivi di concezione innovativa per la manipolazione robotica in ambienti incerti e mediante la Soft Manipulation.

Il collaboratore che risulterà idoneo avrà un incarico di 24 mesi per un compenso lordo prestatore di euro 38631,86.

La prestazione sarà svolta presso la sede del CENTRO RICERCHE E. PIAGGIO senza vincolo di subordinazione; il collaboratore è obbligato al conseguimento del risultato oggetto del contratto.

Articolo 2 – Requisiti essenziali per l'ammissione

Costituiscono requisiti essenziali per la partecipazione alla procedura:

- Laurea magistrale in materie umanistiche.
- Ottima conoscenza della lingua inglese parlata e scritta
- Buona conoscenza dei più diffusi sistemi informatici.
- Esperienza nell'organizzazione, gestione, disseminazione e sfruttamento industriale di risultati di ricerca relativi a dispositivi robotici di concezione innovativa.

Il mancato possesso dei requisiti ovvero la mancata dichiarazione degli stessi comporterà l'esclusione del candidato dalla selezione.

Articolo 3 – Domanda di partecipazione e relativi allegati

La domanda di partecipazione dovrà essere redatta secondo lo schema allegato al presente avviso (mod.1), alla quale dovranno essere allegati :

- Curriculum vitae che dovrà contenere, oltre all'indicazione dei percorsi formativi, l'elenco delle attività ed esperienze professionali svolte, il ruolo ricoperto, la denominazione dell'ente/azienda in cui lavora o ha lavorato, l'esatto periodo di svolgimento delle attività (giorno di inizio e giorno di fine di ogni rapporto);
- Copia fotostatica di un documento di identità e del codice fiscale;
- Dichiarazione sostitutiva (mod 2) dalla quale dovrà risultare il possesso dei requisiti richiesti al precedente articolo 2.

Le dichiarazioni sopra indicate , dovranno essere redatte in modo analitico e contenere tutti gli elementi che le rendano utilizzabili ai fini della procedura comparativa, affinché la Commissione giudicatrice possa utilmente valutare i titoli ai quali si riferiscono.

Articolo 4 – Modalità e termini di presentazione

Le domande di partecipazione alla selezione dovranno essere inviate entro il 15/05/2015, pena esclusione dalla procedura, con una delle seguenti modalità:

- tramite raccomandata a/r indirizzata all'Università di Pisa, Direzione del Personale e degli Affari generali, Lungarno Pacinotti 43, 56126 Pisa;
- direttamente all'Ufficio Protocollo dell'Università di Pisa durante l'orario di apertura al pubblico (dal lunedì al venerdì: dalle ore 9,00 alle ore 13,00; martedì e giovedì: dalle ore 15,00 alle ore 17,00).
- tramite Posta Elettronica Certificata (PEC) all'indirizzo protocollo@pec.unipi.it .

La data di invio delle domande è stabilita dal timbro postale (in caso di raccomandata), o dalla data del Protocollo generale di entrata dell'Università di Pisa o, nel caso di PEC, dalla data di invio.

Articolo 5 – Valutazione comparativa

La scelta dei soggetti da incaricare tra coloro che abbiano presentato la candidatura nei termini sarà operata da una commissione composta dal Responsabile della struttura richiedente (o un suo delegato), con funzioni di Presidente, il quale potrà farsi coadiuvare al massimo da due docenti competenti nella materia oggetto del bando; la Commissione sarà supportata da un funzionario appartenente alla Direzione del personale e degli Affari generali.

La commissione nella comparazione dei *curricula* si atterrà ai seguenti criteri: valutazione del titolo di studio e delle esperienze maturate in attività inerenti l'oggetto del presente avviso.

L'esame comparativo può essere integrato, qualora ritenuto necessario, da eventuale colloquio conoscitivo (l'eventuale convocazione avverrà tempestivamente per telefono o email).

La commissione provvederà a redigere apposito verbale da cui risulterà il soggetto idoneo.

L'esito della procedura comparativa sarà pubblicato sul sito web dell'ateneo (<http://www.unipi.it/ateneo/bandi/cococo/index.htm>).

Articolo 6 - Conferimento incarico

Sulla base del verbale redatto dalla commissione di cui all'art. 5, il Responsabile della Struttura, dopo aver accertato che non sussistono cause di incompatibilità, provvederà al conferimento dell'incarico al soggetto ritenuto comparativamente più idoneo e alla successiva stipula del contratto. Nel caso in cui risulti vincitore un dipendente della Pubblica Amministrazione la sottoscrizione del contratto è subordinata alla presentazione del nulla osta da parte dell'Amministrazione di appartenenza.

L'efficacia e l'esecuzione del contratto sono condizionate all'esito positivo del procedimento di controllo preventivo di legittimità da parte della Corte dei Conti (apposizione visto o silenzio assenso).

Articolo 7 – Diritti e doveri

Le prestazioni richieste dal presente avviso verranno svolte dal collaboratore in piena autonomia, senza vincolo di subordinazione, né vincoli di orario, nel quadro comunque di un rapporto unitario, coordinato e continuativo, presso il CENTRO RICERCHE E. PIAGGIO.

Il prestatore è obbligato al conseguimento dei risultati oggetto del contratto e risponderà di eventuali errori o negligenze connesse alla propria attività. Il regolare svolgimento della prestazione sarà verificato dal Prof. Antonio Bicchi e dall'Ing. Marco Gabiccini, in qualità di responsabili dei progetti.

L'Università si impegna a fornire adeguate strutture di accoglienza e supporto alle attività del titolare del contratto presso il suddetto Centro.

La copertura assicurativa contro gli infortuni e per la responsabilità civile verso terzi è assicurata dall'Ateneo.

Articolo 8 – Responsabile del procedimento

Ai sensi di quanto disposto dall'art. 5 della Legge 7 agosto 1990, n. 241, il Responsabile del procedimento di cui al presente avviso è la Dott.ssa Chiara Viviani, Direzione del Personale e degli Affari generali, Lungarno Pacinotti, 44, 56126 Pisa.

Articolo 9 – Pubblicità procedura

Il presente avviso sarà pubblicato sul sito web dell'Ateneo (<http://www.unipi.it/ateneo/bandi/cococo/index.htm>).

Articolo 10 – Trattamento dati personali

Ai sensi del D.Lgs. n. 196/2003, i dati forniti dai candidati saranno trattati per le finalità di gestione della presente procedura comparativa e, nel caso di conferimento dell'incarico, per le finalità inerenti la gestione del rapporto.

Il Direttore Generale
Dott. Riccardo Grasso

SoMa "Soft-bodied intelligence for Manipulation"

The main obstacle to a wide-spread adoption of advanced manipulation systems in industry is their complexity, fragility, lack of strength, and difficulty of use. This project describes a path of disruptive innovation for the development of simple, compliant, yet strong, robust, and easy-to-program manipulation systems. The idea is: Soft Manipulation (SoMa).

SoMa explores a new avenue of robotic manipulation with the environment, as opposed to manipulation of or in the environment. In our approach, the physical constraints imposed by objects in the environment and the manipulandum itself are not regarded as obstacles, but rather as opportunities to guide functional hand pre-shaping, adaptive grasping, and affordance-guided manipulation of objects. The exploitation of these opportunities, which we refer to as environmental constraints (EC), enables robust grasping and manipulation in dynamic, open, and highly variable environments.

The key ingredient for the exploitation of EC is softness of hands, i.e. their embodied ability to comply and adapt to features of the environment. The traditional paradigm for robotic manipulation is in complete disarray in front of this shift of focus: state-of-the-art grasp planners are targeted towards rigid hands and objects, and attempt to find algorithmic solutions to inherently complex, often ill-posed problems. Further complicating matters, the requirement of planning for soft, uncertain interactions between hand and environment is entirely beyond the state of the art.

However, this is how humans most often use their hands, and how we plan to change robotic manipulation.

Il maggior ostacolo per un'adozione diffusa di sistemi di manipolazione avanzati presso l'Industria è rappresentato dalla loro complessità, fragilità, mancanza di forza, e dalla difficoltà di utilizzo. Questo progetto descrive un percorso innovativo per lo sviluppo di sistemi di manipolazione semplici, conformi, ma forti, robusti e facili da programmare. L'idea è: Soft Manipulation (Soma).

SoMa esplora una nuova via di manipolazione robotizzata con l'ambiente, invece della manipolazione del o con l'ambiente. Con il nostro approccio, i vincoli fisici imposti dagli oggetti presenti nell'ambiente e il manipulandum stesso non sono considerati come ostacoli, ma piuttosto come opportunità per guidare la pre-modellazione funzionale della mano, la presa adattiva, e la manipolazione guidata in base alla affordance degli oggetti. Lo sfruttamento di queste opportunità, che chiamiamo vincoli ambientali (environmental constraints- EC), consente una robusta presa e manipolazione in ambienti dinamici, aperti, e molto variabili.

Il principio chiave per lo sfruttamento dei vincoli ambientali è la *softness* delle mani, cioè la loro capacità incorporata di aderire e adattarsi alle caratteristiche dell'ambiente. Il paradigma tradizionale per la manipolazione robotica è completamente sovvertito di fronte a questo cambiamento di prospettiva: attualmente chi si occupa di manipolazione punta sulle mani e oggetti rigidi, e tenta di trovare soluzioni algoritmiche a problemi intrinsecamente complessi spesso mal posti. A complicare ulteriormente le cose, l'esigenza di progettazione per interazioni soft e incerte tra mano e ambiente è completamente oltre lo stato dell'arte.

Però è così che gli esseri umani il più delle volte usano le mani ed è così che intendiamo cambiare la manipolazione robotica.

PACMAN: "Probabilistic and Compositional Representations of Objects for Robotic Manipulation"

Il progetto si propone di investigare e capire i principi di controllo ed i processi cognitivi di sistemi complessi, e quindi fornire nuovi strumenti per affrontare la loro gestione, con particolare riferimento ai sistemi volti alla manipolazione.

Al fine di ottenere i risultati preposti, in particolare, saranno investigati e proposti metodi avanzati per il riconoscimento di oggetti, per la loro rappresentazione e quindi per la loro manipolazione; il tutto in modo da conferire al robot le capacità di manipolare efficacemente oggetti anche in condizioni non strutturate e con limitazioni imposte sulle capacità percettive e di azione del robot stesso.

Presupposti fondanti del lavoro di ricerca ed elementi conduttori del piano di sviluppo del progetto stesso sono: la generica forma di un oggetto può essere scomposta in geometrie semplici che possono essere isolate e poste in correlazione; la pianificazione dell'operazione di manipolazione e la sua stessa esecuzione possono trarre vantaggio da una esplorazione degli oggetti stessi; dalla capacità cioè che ha il robot di poter affrontare e scoprire, attraverso i suoi sistemi sensoriali, le caratteristiche peculiari dell'oggetto e trasferire ed integrare tali informazioni nello stesso processo di planning ed esecuzione del task.

All'Università di Pisa
Direzione del Personale e degli Affari Generali
Lungarno Pacinotti n. 43
56126 Pisa

Il/La sottoscritt.....

Codice Fiscale

Recapito Telefonico, e-mail

chiede

di partecipare alla procedura prot n. **17050 del 05/05/2015** finalizzata al conferimento di un incarico, presso il CENTRO RICERCHE E. PIAGGIO, avente come oggetto il supporto alla ricerca per la seguente attività: "Progettazione e sviluppo di modelli per l'organizzazione, la gestione, la disseminazione e lo sfruttamento industriale di risultati di ricerca relativi a dispositivi di concezione innovativa per la manipolazione robotica in ambienti incerti e mediante la Soft Manipulation."

A tal fine dichiara sotto la propria responsabilità, ai sensi dell'art. 46 del DPR 28/12/2000, n. 445:

- di essere nato a _____ il _____;

- di essere residente a _____ (prov. _____)

CAP _____, via _____

- di essere cittadino/a _____ *

*In caso di cittadino/a extracomunitario:

dichiara di essere in possesso dei documenti comprovanti il regolare soggiorno in Italia.

Dichiara di esser consapevole che la presente non costituisce istanza volta a partecipare ad una selezione nell'ambito di una procedura di concorso pubblico.

Autorizza il trattamento dei dati personali ai sensi della D.Lgs 196/2003.

Il sottoscritto allega:

- Curriculum vitae redatto in italiano, datato e sottoscritto, contenente, oltre all'indicazione dei percorsi formativi, l'elencazione delle attività ed esperienze professionali svolte, il ruolo ricoperto, la denominazione dell'ente/azienda in cui lavora o ha lavorato, l'esatto periodo di svolgimento delle attività (giorno di inizio e giorno di fine di ogni rapporto);
- Copia fotostatica di un documento di identità e di codice fiscale;
- Dichiarazione sostitutiva di certificazione / atto notorio (Mod. 2).

Data.....

.....

(firma)

**DICHIARAZIONE SOSTITUTIVA DI CERTIFICAZIONE
(art.46 del D.P.R. 445/2000)
DICHIARAZIONI SOSTITUTIVE DI ATTO DI NOTORIETÀ
(art.47 del D.P.R. 445/2000)**

COGNOME _____

NOME _____

LUOGO E DATA DI NASCITA _____

CODICE FISCALE _____

PASSAPORTO (Solo per gli stranieri) _____

sotto la propria responsabilità, consapevole che la falsità in atti e le dichiarazioni mendaci indicate nell'art.76 del D.P.R. 445/2000 sono punite ai sensi del codice penale e delle leggi speciali in materia,

DICHIARA

➤ di essere in possesso di:

diploma di laurea ai sensi del vecchio ordinamento in _____
_____ conseguito in data _____ presso
l'Università di _____ con voto _____;

laurea specialistica ex D.M. 509/99 e successive modificazioni ed integrazioni in _____
_____ conseguita
in data _____ presso l'Università di _____
con voto _____;

laurea magistrale ex D.M. 270/04 in _____
_____ conseguita in data _____ presso l'Università di _____
_____ con voto _____;

titolo di studio estero _____ conseguito in
data _____ presso l'Università di _____
_____ con voto _____;

➤ di essere in possesso dell'esperienza richiesta per l'accesso alla procedura (art. 2 del bando) come di seguito specificato (indicare il datore di lavoro, i periodi e l'attività svolta)

che tutti i titoli, i certificati e le pubblicazioni allegati sono conformi all'originale;

di essere in possesso di ulteriori titoli e attestati di seguito indicati:

Il sottoscritto, ai sensi dell'art. 13 del D. Lgs. n. 196/2003, dà il consenso al trattamento dei propri dati per l'esecuzione di tutte le operazioni connesse all'espletamento del concorso, all'eventuale stipula del contratto e a fini statistici.

Data.....

.....
(firma)