

Il colloquio relativo alla selezione pubblica per il conferimento di n. 1 assegno di ricerca con il seguente programma:

“Study and development of planning and control strategies for safe and efficient robotic dynamic manipulation: the main objective of the activity is to provide adaptive control strategies to enable safe and efficient kinematic and dynamic manipulation in risky scenarios where knowledge of the robot model and environment is uncertain”

Si svolgerà il giorno **23 giugno 2022 alle ore 12.30** anziché alle ore 17.30.