

Graduatoria per l'assegnazione di un incarico di prestazione occasionale per attività di ricerca

(Bando di selezione del 01.07.2024 - scadenza: 17.07.2024;
Approvato con delibera del Consiglio di Facoltà del 19.06.2024, n. 122/2024)

Rangordnung zur Erteilung eines Auftrags für gelegentliche Mitarbeit in Bezug auf Forschungstätigkeit

(Ausschreibung vom 01.07.2024 – Einreichetermin: 17.07.2024;
Genehmigt mit Beschluss des Fakultätsrates Nr. 122/2024 vom 19.06.2024)

Progetto di ricerca / Forschungsprojekt: Robot-assisted Assembling and Disassembling of Color Bars (ROBOASSIST)

CUP: H89J24000320004

Centro di costo / Kostenstelle: EG2327-C

PIS: E042427

Descrizione dell'attività / Beschreibung der Tätigkeit:

Adattamento del driver di un cacciavite elettrico Onrobot per poterlo indirizzare nel Robot Operating System (ROS). L'attività del progetto consiste nell'adattare un driver software per un cacciavite elettrico Onrobot in modo che possa essere indirizzato e attivato o disattivato nel Robot Operating System (ROS). / Anpassung des Treibers eines Onrobot Elektroschraubers, um diesen im Robot Operating System (ROS) ansprechen zu können. Die Projektaktivität besteht in der Anpassung eines Softwaretreibers für einen Onrobot Elektroschrauber, damit dieser im Robot Operating System (ROS) angesprochen und aktiviert oder deaktiviert werden kann.

1) Hasseni Seif-El-Islam con 80/100 punti