



## Approvazione Atti

relativa alla richiesta di proroga della borsa di studio per la formazione allo svolgimento di attività di ricerca dal titolo "Apprendimento per Rinforzo Sicuro basato su Varietà per la Locomozione e la Manipolazione Robotica/ Manifold-based Safe Reinforcement Learning for Robot Locomotion and Manipulation"

## LA DIRIGENTE

Visto il Decreto legislativo 14 marzo 2013, n. 33, recante "Riordino della disciplina riguardante gli obblighi di pubblicità, trasparenza e diffusione di informazioni da parte delle pubbliche amministrazioni", così come modificato dal Decreto legislativo del 25 maggio 2016 n. 97 e s.m.i.;

Vista la Legge 6 novembre 2012, n. 190, recante "Disposizioni per la prevenzione e la repressione della corruzione e dell'illegalità nella pubblica amministrazione" e s.m.i.;

Richiamato il Regolamento per l'attribuzione di borse di studio per la formazione allo svolgimento di attività di ricerca, emanato con D.R. 1104 del 20 Dicembre 2018;

Richiamata la determina di approvazione atti n.1942/2025 del 04 settembre 2025 con la quale sono stati approvati gli atti della procedura di selezione, di cui alla determina n.1843/2025 del 04 agosto 2025;

Accertata la richiesta di proroga della borsa in oggetto n. 39283 inoltrata dal Direttore del Dipartimento di Automatica e Informatica, prof. Luca Sterpone;

Considerato che il costo totale della proroga è pari a 3942 euro comprensivo di IRAP;

Accertato l'impegno del Dipartimento proponente a fare gravare i costi interamente su finanziamenti esterni, come previsto all'art. 3 del "Regolamento per l'attribuzione di borse di studio per la formazione allo svolgimento di attività di ricerca" sopra citato;

Accertato il mantenimento dei requisiti di cui alla determina n. 1843/2025 del 04 agosto 2025 del titolare della borsa Paolo Magliano;

Verificati gli atti della procedura di richiesta di proroga e riconosciutane la regolarità;

## DETERMINA

ART. 1 – di prorogare per 3 mesi la borsa di studio per la formazione allo svolgimento di attività di ricerca dal titolo "Apprendimento per Rinforzo Sicuro basato su Varietà per la Locomozione e la Manipolazione Robotica/ Manifold-based Safe Reinforcement Learning for Robot Locomotion and Manipulation" di cui alla determina n. 1843/2025 per il titolare della borsa Paolo Magliano.



**Politecnico  
di Torino**

Direzione Persone,  
Programmazione e Sviluppo

**LAURA GORACCI**  
Dirigente

LA DIRIGENTE

Dott.ssa LAURA GORACCI

