



## Approvazione Atti

relativa alla proroga della borsa di studio per la formazione allo svolgimento di attività di ricerca dal titolo "Analisi di metodi di odometria robusta per robotica di servizio / LiDAR/Radar/inertial odometry for robust position estimation in service robotics"

### 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.472/2026 del 11 febbraio 2026 con la quale sono stati approvati gli atti della procedura di selezione, di cui alla determina n.364/2026 del 03 febbraio 2026;

Accertata la richiesta di proroga della borsa in oggetto n. 40166 inoltrata dal Direttore del Dipartimento di Elettronica e Telecomunicazioni, prof. Gianluca Piccinini;

Considerato che il costo totale della proroga è pari a 6000 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. 364/2026 del 03 febbraio 2026 della titolare della borsa Federica Zetti;

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 "Analisi di metodi di odometria robusta per robotica di servizio / LiDAR/Radar/inertial odometry for robust position estimation in service robotics" di cui alla determina n. 364/2026 per la titolare della borsa Federica Zetti.



**Politecnico  
di Torino**

Direzione Persone,  
Programmazione e Sviluppo

**LAURA GORACCI**  
Dirigente

LA DIRIGENTE

Dott.ssa LAURA GORACCI