



Centro Ricerche E. Piaggio

*Avviso di procedura comparativa prot. n. 22506 del 15/06/2015 per un incarico di supporto alla ricerca per la seguente attività: Modellazione e pianificazione della presa in sistemi con mani artificiali cedevoli sfruttando vincoli ambientali - "Modelling and grasp planning for compliant robot hands by exploiting environmental constraints".*

Candidato ammesso alla procedura:

- DI LALLO Antonio

Candidato idoneo all'incarico:

- DI LALLO Antonio

Pisa, 02/07/15