

Data di nascita / 13/04/1997 Età / 27  
Luogo di nascita /  
Cittadinanza /

ID/aggiornato al 07/08/24



### CONOSCENZE LINGUISTICHE



INGLESE BUONA	C1	B2	C1	C1	B2
SPAGNOLO BUONA	B2	B1	B2	B2	B1

### COMPETENZE DIGITALI

#### DigComp

Alfabetizzazione su informazioni e dati

Utente avanzato

Comunicazione e collaborazione **Utente autonomo**

Creazione di contenuti digitali **Utente base**

Sicurezza **Utente autonomo**

Risolvere problemi **Utente avanzato**

### PROSPETTIVE FUTURE E LAVORO CERCATO

INTENZIONE PROSEGUIMENTO STUDI: **Si** /  
Laurea magistrale

SETTORE ECONOMICO: **1.**  
informatica/elettronica / **2.** biomedicale /  
**3.** ricerca, selezione e/o somministrazione  
di lavoro

AREA PROFESSIONALE: **1.** engineering e  
progettazione

OCCUPAZIONE DESIDERATA:  
**Engineering e Progettazione**

PROVINCIA PREFERITA: **1. MILANO** / **2.**  
**ANCONA**

DISPONIBILITÀ A TRASFERTE:  
**Si, anche con trasferimenti di residenza**

DISPONIBILITÀ A TRASFERIRSI ALL'ESTERO:  
**Si, anche in paesi extraeuropei**

### Obiettivo Professionale

Ho studiato Ingegneria Biomedica con ottimi risultati in breve tempo, avendo vissuto durante questa esperienza in 3 diversi settori del mondo ingegneristico quali Meccanica, Informatica ed Elettronica ho deciso di continuare ad allargare la mia preparazione studiando Robotica e Meccatronica all' Università degli studi di Genova. Cerco un lavoro in cui possa far valere le mie conoscenze interdisciplinari, la mia capacità di co-working e soprattutto le competenze pratiche raccolte.



### ESPERIENZE DI LAVORO/STAGE

#### Tesista e Tirocinante DIBRIS - UNIVERSITÀ DI GENOVA

Informatica/elettronica  
GENOVA (GE)  
03/2021 - 10/2021

**Principali attività e responsabilità:** Design and implement a vision based control framework for manipulators. Trajectory planning. Human Intention Estimation

**Competenze e obiettivi raggiunti:** Python programming  
C++ programming  
ROS

Assunto come: stagista/tirocinante - a tempo determinato | Area aziendale: engineering e progettazione

#### Tirocinio Curriculare UNIVPM

Biomedicale  
ANCONA (AN)  
03/2019 - 07/2019

**Principali attività e responsabilità:** 1) 'Acquisizione del segnale fotopletiografico (PPG) nel corso di diverse attività? fisiche tramite il dispositivo della Maxim Integrated MAXREFDES100 e classificazione delle attività? svolte tramite l'algoritmo CARMA. Descrizione: Il tirocinio ? fin

**Competenze e obiettivi raggiunti:** - Signal Processing  
- Data Analysis  
- Machine Learning  
- Deep Learning  
- Embedded Systems

Assunto come: stagista/tirocinante - tirocinio durante gli studi | Area aziendale: engineering e progettazione



### ISTRUZIONE

LAUREA MAGISTRALE  
2019 - 2021  
TITOLO CERTIFICATO  
 **Università  
di Genova**

Università degli Studi di GENOVA

Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi

ROBOTICS ENGINEERING

LM-32 - Laurea Magistrale in Ingegneria informatica

Titolo della tesi: PIANIFICAZIONE ADATTIVA DELLA TRAIETTORIA PER L'INTERAZIONE UOMO-ROBOT IN UNO SPAZIO DI LAVORO COLLABORATIVO. | Materia: AUTOMATICA | Relatore: GIORGIO CANNATA

Età al conseguimento del titolo: 24 | Durata ufficiale del corso di studi: 2 anni

Votazione finale: **110/110**

Data di conseguimento: 28/10/2021

LAUREA  
2016 - 2019  
TITOLO CERTIFICATO



UNIVERSITÀ  
POLITECNICA  
DELLE MARCHE

Università Politecnica delle Marche

Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione  
INGEGNERIA BIOMEDICA

L-8 - Laurea in Ingegneria dell'informazione

Titolo della tesi: Acquisizione del segnale fotopletiografico (PPG) nel corso di diverse attività fisiche tramite il dispositivo della Maxim Integrated MAXREFDES100 e classificazione delle attività

svolte tramite rete neurale (DNN) con comparazione risultati con algoritmi di machine learning bayesiani. | Relatore: TURCHETTI CLAUDIO

Età al conseguimento del titolo: 22 | Durata ufficiale del corso di studi: 3 anni

Votazione finale: **100/110**

Data di conseguimento: 26/07/2019

## MATURITÀ SCIENTIFICA

OSIMO  
2016

OSIMO 'LAENG' - CASTELFIDARDO, OSIMO (AN)

Voto Diploma: **97/100**

Tipo Diploma: **diploma italiano**



## ALTRE ATTIVITÀ DI FORMAZIONE

### BORSA DI STUDIO

2022 - 2025

#### PhD in Robotics and Autonomous systems

Università degli Studi di GENOVA

(Germania)

Research in Bioengineering and Robotics at the Università degli Studi di Genova dates back to the 80's and originates from convergence of multi-disciplinary activities in the fields of automation, electronics, information technologies and biophysics. Research activity in the field of Bioengineering has a long tradition of scientific excellence at the Università degli Studi di Genova. Since 1982, the University of Genova has been participating to PhD programs of Bioengineering, and a local PhD program in Bioengineering was first established in 1999. A PhD program in Robotics was established in 1991, later integrated with the PhD programs in Electronics and Computer Engineering. The PhD program in Bio-engineering and Robotics of the Università degli Studi di Genova is leading edge in education and research, covering multi-disciplinary scientific and technological domains from advanced robotics, to biomedical engineering, to humanoid and interactive technologies and applications.



## COMPETENZE INFORMATICHE

### OFFICE AUTOMATION

**Elaborazione testi:** (Altamente specializzato) | **Software di presentazione:** (Altamente specializzato) | **Suite da ufficio:** (Altamente specializzato) | **Web Browser:** (Altamente specializzato)

### SOFTWARE APPLICATIVI

Utilizzo software MATLAB (Altamente specializzato) | **Utilizzo software CAD:** (Avanzato), Utilizzo software CREO (Avanzato)

### PROGRAMMAZIONE

**Firmware e software per elettronica industriale:** Design and implementation of software architectures (Altamente specializzato) | **Linguaggi di Programmazione:** Assembly (Avanzato), C (Avanzato), C++ (Avanzato), Linguaggio Posix (Altamente specializzato), Linguaggio Python (Altamente specializzato) | **Programmazione web:** (Intermedio)

### GESTIONE SISTEMI E RETI

**Sistemi Operativi:** (Altamente specializzato)

### GESTIONE DATI

**Sistemi di gestione di database (DBMS):** (Avanzato)



## STUDI ED ESPERIENZE ALL'ESTERO

### REGNO UNITO

2014

#### Iniziativa personale (Studio presso la Virginia School of English)

Luogo: **Londra (REGNO UNITO)** | Lingua: Inglese | Durata: 1 (mesi)  
Ho vissuto per un mese a Londra ospitato da una famiglia del posto che partecipava al progetto a cui ho aderito privatamente. Ho frequentato la Virginia School of English per migliorare l'inglese e attendere il test IELTS.



## PUBBLICAZIONI

### ARTICOLO SU RIVISTA 2023

**Tiranti, Andrea;Wanderlingh, Francesco;Simetti, Enrico;Indiveri, Giovanni;Baglietto, Marco**, Motion optimization strategy for Bearing-Only Tracking performed with a team of Autonomous Underwater Vehicles navigating in formation  
Rivista: IEEE

Editore: Conference Oceans 2023

The work tackle a cooperative target tracking scenario with a multi-agent system aiming at underwater acoustic sources. As demonstrated in several studies, the Bearing-Only Tracking (BOT) problem is strictly related to the relative motion of the observer and the target. We propose to optimize the team formation path with respect to the target motion. This work presents a distributed control framework to achieve coordinated motion control of the agents and cooperative target tracking.

[hdl.handle.net/11567/1143775](https://hdl.handle.net/11567/1143775)

### ARTICOLO SU RIVISTA 2019

**G. Biagetti, P. Crippa, L. Falschetti, L. Saraceni, A. Tiranti, C. Turchetti**, Dataset from PPG wireless sensor for activity monitoring

Rivista: Elsevier, Data in Brief

Editore: Elsevier B. V.

We introduce a dataset to provide insights about the photoplethysmography (PPG) signal captured from the wrist in presence of motion artifacts and the accelerometer signal, simultaneously acquired from the same wrist. This article describes data recorded from 7 subjects and includes 105 PPG signals (15 for each subject) and the correspo

[www.sciencedirect.com/science/article/pii/S235234...](https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S235234...)



## ATTIVITÀ DIDATTICA

### LEZIONE 2023

**Università degli Studi di Genova** , DIBRIS

Assistenza alla didattica

Attività di supporto alla didattica mediante la stipula di contratti di diritto privato a titolo oneroso/gratuito per l'a.a. 2023/24 relativamente all'insegnamento 56846 MODELING AND CONTROL OF MANIPULATORS della LM in Robotics Engineering - esercitazioni in aula e laboratorio

Docente principale: Enrico Simetti

Ruolo: Assistente alla didattica

### LEZIONE 2023

**Università degli Studi di Genova** , DIBRIS

Assistenza alla didattica

Attività di supporto alla didattica mediante la stipula di contratti di diritto privato a titolo oneroso/gratuito per l'a.a. 2023/24 relativamente all'insegnamento 98457 COOPERATIVE ROBOTICS della LM in Robotics Engineering - esercitazioni in laboratorio

Docente principale: Enrico Simetti

Ruolo: Assistente alla didattica

### LEZIONE 2022

**Università degli Studi di Genova** , DIBRIS

Assistenza alla didattica

Attività di supporto alla didattica mediante la stipula di contratti di diritto privato a titolo oneroso/gratuito per l'a.a. 2022/23 relativamente all'insegnamento 56846 MODELING AND CONTROL OF MANIPULATORS della LM in Robotics Engineering - esercitazioni in aula e laboratorio

Docente principale: Enrico Simetti

Ruolo: Assistente alla didattica

### LEZIONE 2022

**Università degli Studi di Genova** , DIBRIS

Assistenza alla didattica

Attività di supporto alla didattica mediante la stipula di contratti di diritto privato a titolo oneroso/gratuito per l'a.a. 2023/24 relativamente all'insegnamento 98457 COOPERATIVE ROBOTICS

della LM in Robotics Engineering - esercitazioni in laboratorio  
Docente principale: Enrico Simetti  
Ruolo: Assistente alla didattica