



Fondazione  
Compagnia  
di San Paolo



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI  
DI GENOVA

PUBBLICATO ALL'ALBO WEB IN DATA 21.06.2023

## UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI GENOVA

AREA RICERCA, TRASFERIMENTO TECNOLOGICO E TERZA MISSIONE  
SERVIZIO RICERCA

D.R. n. 2935

IL RETTORE

- Visto il Decreto Rettorale n. 2310 del 18/05/2023, con il quale è stato indetto il concorso, per titoli e colloquio, per il conferimento di n. 2 borse di ricerca post-laurea di tipo *starting* della durata di 9 mesi, dell'importo di € 12.186,00 (dodicimilacentottantasei/00) cadauna, per lo svolgimento di una ricerca sul tema: "Piattaforma sopraelevata inclinabile per lavori in quota utilizzabile su terreni scoscesi" presso il DIME dell'Università degli Studi di Genova, nell'ambito del Progetto di Ricerca POC Instruments della Fondazione Compagnia di San Paolo;
- Visto il Decreto Rettorale n. 2664 del 07/06/2023 con il quale è stata costituita la Commissione giudicatrice per il conferimento della suddetta borsa di ricerca;
- Visto il verbale della Commissione giudicatrice del concorso in parola, riunitasi in data 13/06/2023;
- Constatata la regolarità della procedura seguita;

DECRETA

Art. 1

Sono approvati gli atti del concorso di cui in premessa e la seguente graduatoria di merito:

- |                               |       |         |
|-------------------------------|-------|---------|
| 1. Dott.re Alessandro Seitone | punti | 74/100; |
| 2. Dott.re Vishal Vallamkonda | punti | 74/100. |

Sotto condizione dell'accertamento dei requisiti di cui al bando, sono dichiarati vincitori del concorso in parola il Dott.re Alessandro Seitone ed il Dottor Vishal Vallamkonda.

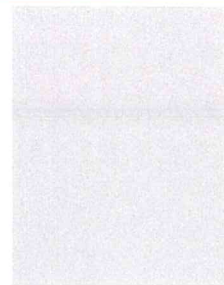
Genova, 21.06.2023

IL RETTORE

Responsabile del procedimento: Monica Buffa  
Area Ricerca, Trasferimento Tecnologico e Terza Missione  
Servizio Ricerca

Firmato digitalmente da:  
FEDERICO DELFINO  
Università degli Studi di Genova  
Firmato il: 19-06-2023 09:29:33  
Seriale certificato: 818306  
Valido dal 03-11-2020 al 03-11-2023

Indirizzo  
Telefono  
E-mail  
Genere  
Data di nascita  
Nazionalità



## STUDI SVOLTI

Laurea Magistrale in ingegneria meccanica, progettazione e produzione

## ESPERIENZA LAVORATIVA

01/07/2015 - 10/08/2015

### Disegnatore CAD (SW2016)

AROL Clousure system S.p.a., Canelli (AT), Italia  
Modellazione CAD di componenti meccanici per macchine tappatrici rotative.  
Compilazione data base commesse.

01/07/2016 - 12/08/2016

### Magazziniere

AROL Clousure system S.p.a., Canelli (AT), Italia  
Imballaggio pre-spedizione, ubicazione pezzi in entrata, prelievo e versamento pezzi, inventario magazzino automatico e mobilfer.

10/07/2017 - 15/09/2017

### Disegnatore CAD (Inventor 2017)

Robino e Galandrino S.p.a. Divisione TS, Canelli (AT), Italia  
Ho intrapreso 3 mesi di tirocinio post diploma all'interno dell'ufficio tecnico di TS packaging, con l'obbiettivo di contribuire alla riprogettazione di una blisteratrice lineare per farmaci, per piccoli lotti.

01/06/2023 - Attualmente  
lavoro qui

### Host Airbnb

Casa Samami, Sorico (CO), Italia  
Gestisco il mio Airbnb da 2 anni. Nell'ambito di questo lavoro mi occupo di gestire i guest in fase di check in e check out e di seguirli nelle richieste durante il loro soggiorno. Mi occupo di gestire le persone con cui collaboro per la gestione della casa quali impresa di pulizie e manutentori e in prima persona dei lavori straordinari necessari. Sto imparando a comprendere e interagire al meglio col cliente, a gestire la tensione quando si presentano inconvenienti acquisendo capacità di problem solving e mediazione.

## ISTRUZIONE E FORMAZIONE

20/09/2021 - Attualmente  
studio qui

### Laure Magistrale In Ingegneria Meccanica, Progettazione E Produzione

Università degli studi di Genova, Genova, Italia

18/09/2017 - 14/06/2021

### Laurea Triennale In Ingegneria Meccanica

Università degli studi di Genova, Genova, Italia  
Ho conseguito il Titolo di studio in ingegneria meccanica, laurea Triennale a giugno 2021 con punti 99/110.  
Successivamente ho intrapreso gli studi di laurea magistrale in ingegneria meccanica indirizzo progettazione e produzione che concluderò nel 2024.

10/09/2012 - 07/07/2023

**Perito Meccanico**

ITIS A.Artom, Canelli, Italia

Ho conseguito il titolo di perito meccanico con votazione 84/100.

Questo percorso di studi mi ha permesso di acquisire competenze nell'ambito della meccanica, del disegno tecnico industriale e nelle lavorazioni di officina nelle quali ho avuto modo di imparare ad utilizzare le macchine da officina tradizionali quali torni e fresatrici.

Inoltre i tirocini all'interno del percorso di studi mi hanno permesso di collaborare con aziende del territorio riconosciute a livello internazionale nel mondo del packaging (AROL clousure system S.p.a. e Robino e Galandrino S.p.a), sia in ufficio tecnico (Disegnatore SW) che in produzione (gestione di magazzino).

**CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI**

Madrelingua

**Italiano**

Altre Lingue

**Inglese****Comprensione****B2** - Ascolto**B2** - Lettura**Parlato****B1** - Interazione orale**B1** - Produzione orale**Scrittura****B1**

Competenze Comunicative

- Eccellenti capacità di comunicazione sia scritte che orali.
- Capacità di parlare in pubblico in modo articolato e con sicurezza.

Competenze Organizzative E Manageriali  
Capacità Correlate Al Lavoro

- Dimostrata capacità di adattamento a diversi contesti culturali e aziendali.
- Pensiero analitico e capacità di problem solving
- Buona manualità e precisione
- Propensione al lavoro per obiettivi
- Conoscenza di SW, Inventor, Creo, Ansys WB
- Predisposizione al lavoro di squadra

Competenze Digitali  
Altre Capacità E Competenze

Sono una persona volenterosa di imparare e con molta voglia di fare. Prediligo approcci pratici e apprezzo il lavoro sul campo. Sono molto interessato ai processi e alle soluzioni produttive. Gli ambiti di studio che più mi appassionano sono legati allo sviluppo, alla progettazione e alla modellazione di prodotto. Mi piace progettare e realizzare oggetti di arredo, sono appassionato di disegno industriale e di design industriale. Non suono strumenti ma sono un assiduo ascoltatore di musica. Mi piacciono le attività all'aperto in montagna.

Patente Di Guida

B

**INFORMAZIONI AGGIUNTIVE****TRATTAMENTO DEI DATI PERSONALI**

Autorizzo al trattamento dei dati personali contenuti nel mio curriculum vitae ex art. 13 del decreto legislativo 196/2003 e art. 13 del Regolamento UE 2016/679 sulla protezione delle persone fisiche relativamente al trattamento dei dati personali.



## Obiettivo Professionale

In qualità di ingegnere di robotica, desidero applicare le mie competenze nella progettazione hardware, nello sviluppo software, nella produzione, nell'interazione uomo-robot e nella codifica. Sono uno studente veloce e ho una personalità amichevole a cui piace lavorare in qualsiasi ambiente tecnico. Vorrei sfruttare tutte le opportunità legate al mio background. L'apprendimento costante mi tiene aggiornato in ogni situazione.



## ESPERIENZE DI LAVORO/STAGE

## CONOSCENZE LINGUISTICHE



LINGUA MADRE: Telugu



HINDI BUONA	B2	B2	B2	B2	B2
INGLESE OTTIMA	C1	C1	C1	C1	C1
ITALIANO LIMITATA	A2	A2	A2	A2	A2
TAMIL LIMITATA	B1	A1	B1	B1	A1

### Manufacturing Parabolic Dual axis solar concentrated Thermal solar dish

#### SOLWEDISH SLOAR

Energia, gas, acqua,  
estrazione mineraria  
HYDERABAD (INDIA)  
06/2018 - 07/2018

**Principali attività e responsabilità:** Worked with the mechanism of the solar tracking with solar dish and the tracking algorithm which is applied to the hydraulic mechanism for the focusing towards sun. The main activity is to make the tracker to reach its position to make the concertate and generate heat for thermal energy transfer through a fluid.

**Competenze e obiettivi raggiunti:** Workes with the hydraulic controls, designing and fabrication of parts , development of prototype ,mechanics, sensing and activations processed by microcontroller implimentation.

Assunto come: stagista/tirocinante - tirocinio durante gli studi |  
Area aziendale: produzione

### Excellence in AutomationTechnologies

#### SRM BRIN CENTER OF EXCELLENCE IN AUTOMATIONTECHNOLOGIE S

Metalmecanica e  
meccanica di precisione  
KATTANKULATHUR (INDIA)  
01/2018 - 03/2018

**Principali attività e responsabilità:** Ha lavorato con alcuni attuatori idraulici e pneumatici con i loro diversi meccanismi di controllo tramite programmazione PLC.

**Competenze e obiettivi raggiunti:** Programmazione base PLC, Automazione

Assunto come: stagista/tirocinante - praticantato

## COMPETENZE DIGITALI

### Scheda per l'autovalutazione



Elaborazione delle informazioni **Utente autonomo**

Comunicazione **Utente avanzato**

Creazione di Contenuti **Utente autonomo**

Sicurezza **Utente autonomo**

Risoluzione dei problemi **Utente autonomo**

## PROSPETTIVE FUTURE E LAVORO CERCATO

SETTORE ECONOMICO: 1. metalmecanica e meccanica di precisione /2. informatica/elettronica /3. logistica e trasporti

AREA PROFESSIONALE: 1. engineering e progettazione /2. produzione /3. logistica e supply chain

DISPONIBILITÀ A TRASFERTE:  
Sì, in numero limitato

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



## ISTRUZIONE

### LAUREA MAGISTRALE

2020 - 2023  
STUDI IN CORSO



Università degli Studi di GENOVA

Dipartimento di Informatica, Bioingegneria, Robotica e Ingegneria dei Sistemi

Corso di Laurea Magistrale in Robotics Engineering

indirizzo: genova

LM-32 - Laurea Magistrale in Ingegneria informatica

Titolo della tesi: Designing a High-Fidelity Car Simulator with Configurable Features using AirSim for SP7 Motion Simulator |  
Relatore: Matteo zoppi | Parole chiave: Progettazione di un simulatore di auto ad alta fedeltà con funzionalità configurabili utilizzando AirSim

Voto di laurea/diploma previsto: 86/110

Data presunta di conseguimento: 13/06/2023

SRM University

Facoltà: Under Mechanical faculty  
Mechatronics Engineering

Titolo della tesi: Dual Axis Solar Tracking System on electric vehicle |  
Relatore: Dr. M. Mohamed Rabik

Età al conseguimento del titolo: 21 | Durata ufficiale del corso di

### EQUIVALENTE I LIVELLO

2015 - 2019

INDIA

TAMIL NADU



## COMPETENZE INFORMATICHE

### OFFICE AUTOMATION

Microsoft Office 365 (Avanzato) , Microsoft Word (Intermedio)

### SOFTWARE APPLICATIVI

**Data Visualization:** MATLAB (Base) | **Utilizzo software CAD:** CATIA (Intermedio) , Creo (Intermedio) , SolidWorks (Intermedio)

### PROGRAMMAZIONE

**Linguaggi di markup:** LaTeX (Intermedio) | **Linguaggi di Programmazione:** C++Builder (Intermedio) , Lua (Intermedio) , Python (Intermedio) | **Sistemi di creazione di videogiochi:** Unreal Engine (Intermedio)

### GESTIONE SISTEMI E RETI

**Sistemi Operativi:** Linux (Intermedio)



## STUDI ED ESPERIENZE ALL'ESTERO

**ITALIA**  
2022

### Altra esperienza riconosciuta dal corso di studi (Hopeless game)

**Presso:** Università degli Studi di GENOVA

**Luogo:** Genova (ITALIA) | **Lingua:** Inglese | **Durata:** 2 (mesi)

Questo è un gioco sviluppato nel motore Unreal come progetto di gruppo finale per uno dei miei corsi, Virtual Reality for Robotics. Hopeless è un gioco di ruolo in terza persona. Ci sono molti materiali di interazione come un portale di teletrasporto, pickup sanitari, pickup di munizioni e una porta con una chiave specifica. Questo gioco è sviluppato nella logica del progetto creando molte variabili personalizzate, risorse dei personaggi e personaggi sviluppati nelle classi del progetto.

**ITALIA**  
2021

### Altra esperienza riconosciuta dal corso di studi (Develop an Software architecture for robot in ROS)

**Presso:** Università degli Studi di GENOVA

**Luogo:** Genova (ITALIA) | **Lingua:** Inglese | **Durata:** 2 (mesi)

Questo progetto è una valutazione finale per il mio corso, Research track 1. Questo progetto implementa ROS, docker, python, GIT e programmazione CPP di base. Questi sono alcuni dei compiti che ho raggiunto in posizioni target casuali, quindi aspettando gli obiettivi di input dell'utente e cercando di raggiungerli. Dopodiché il robot segue i muri nell'ambiente e si ferma all'endpoint. Questi si ottengono utilizzando gli algoritmi cmd\_vel e Move base.