


Curriculum Vitae

Informazioni personali	
Cognome Nome Affiliazione Indirizzo Telefono E-mail Cittadinanza Data di nascita	PASINETTI Simone Laboratorio di Optoelettronica (OPTOLAB) Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione (DII) Università degli Studi di Brescia Lavoro - Via Branze, 38, I-25123, Brescia (BS), Italia Personale – Via Ambaraga, 117, I-25133, Brescia (BS), Italia Lavoro - +39 03 03 71 56 25 Cellulare - +39 34 62 28 59 26 Accademica – simone.pasinetti@unibs.it Personale - simone.pasinetti@gmail.it Italiana 06.08.1985
Attività di ricerca	
	<ul style="list-style-type: none">• Robotica• Ingegneria medica, studio movimento umano, robotica riabilitativa• Interazione uomo-robot, realtà aumentata• Sistemi di visione 2D e 3D• Reverse Engineering• Analisi usura per contatto ciclico
Esperienza di ricerca	
Data Posizione Titolo progetto Descrizione progetto Istituzione	Da Gennaio 2017 a Dicembre 2017 Assegnista di ricerca – Tutor: Prof.ssa Giovanna Sansoni Studio di metodi di misura basati su focalizzazione e defocalizzazione L'attività di ricerca si concentra sullo sviluppo di tecniche di misura di sharpness, in immagini acquisite tramite telecamera/webcam, per il riconoscimento veloce di scenari parzialmente noti (marker-based e markerless). È previsto l'utilizzo di telecamere a basso costo, e/o telecamere embedded in smartphone, così come di obiettivi composti da lenti controllate in tensione (lenti liquide) in modo da aumentare la flessibilità del riconoscimento in termini di (i) range di distanza e (ii) dettagli dell'immagine. Viene data particolare enfasi alla velocità di elaborazione in vista di applicazioni in sistemi autonomi. [1], [4], [22] Università di Brescia, Laboratorio di Optoelettronica (OPTOLAB) Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione (DII)

Data	Da Gennaio 2016 a Dicembre 2016
Posizione	Assegnista di ricerca – Tutor: Prof.ssa Giovanna Sansoni
Titolo progetto	Studio e caratterizzazione di lenti liquide per applicazioni Health & Wealth
Descrizione progetto	Il progetto si propone di studiare e caratterizzare obiettivi composti da lenti controllate in tensione (lenti liquide) per il tracking di scene markerless , con particolare attenzione ad applicazioni di riconoscimento di feature in ambito dermatologico, di riconoscimento di impronte digitali e di tracking oculare. Il progetto ha previsto in particolare lo studio di algoritmi iterativi che garantiscano la focalizzazione di oggetti molto vicini alla lente e che siano robusti a vibrazioni compatibili con i movimenti corporei involontari. [13], [25]
Istituzione	Università di Brescia, Laboratorio di Optoelettronica (OPTOLAB) Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione (DII)
Data	Da Gennaio 2015 Dicembre 2015
Posizione	Assegnista di ricerca – Tutor: Prof.ssa Giovanna Sansoni
Titolo progetto	Validazione del sistema di analisi immagini per il monitoraggio del processo di saldatura laser e per applicazioni di controllo di qualità
Descrizione progetto	L'attività è stata suddivisa in 3 parti principali. Nella prima parte ci si è focalizzati sullo sviluppo di algoritmi di image processing veloce per applicazioni di seam tracking in processi robotizzati di saldatura. Nella seconda parte sono state sviluppate metodologie per il riconoscimento online della piena penetrazione nel bagno di saldatura e per il controllo della qualità della saldatura tramite la variazione in real time dei parametri di processo (in modo da eliminare il controllo di qualità su base distruttiva). La terza attività ha riguardato lo sviluppo di algoritmi di analisi di immagini veloci per il test online del grado di usura in materiali sottoposti a sollecitazioni a fatica tramite contatto ciclico. [3], [5], [6], [8], [23], [24], [26]
Istituzione	Università di Brescia, Laboratorio di Optoelettronica (OPTOLAB), Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione (DII)
Istruzione e formazione	
Data	Da Novembre 2011 a Aprile 2015
Titolo della qualifica rilasciata	Dottorato di ricerca in meccanica applicata. Titolo tesi: "Sviluppo di protocolli di misura e di analisi della mobilità e della riabilitazione funzionale in ambito biomeccanico". Tutor: Prof. David Vetturi
Principali tematiche/competenze professionali apprese	Biomeccanica, sistemi di visione 3D, sistemi robotizzati di riabilitazione, sistemi uomo-robot, modellizzazione comportamento umano
Descrizione attività	Il lavoro ha riguardato due principali attività. Nella prima è stato analizzato il cammino generato dal sistema robotizzato Lokomat (esoscheletro robotizzato per la riabilitazione della deambulazione). In particolare sono stati sviluppati algoritmi per lo studio del cammino di pazienti sottoposti a camminate libere (su pavimento e su tapis-roulant) e a camminate assistite dal sistema robotizzato. Sono state misurate le attivazioni muscolari relative agli arti inferiori dei pazienti in modo da poter ricavare eventuali differenze nelle due diverse camminate. La seconda attività ha riguardato lo studio del sistema robotizzato Rewalk (esoscheletro per la deambulazione assistita) e in particolare la progettazione di stampelle strumentate per la valutazione del carico e degli sforzi esercitati dal paziente (e dal fisioterapista di supporto) durante successive sessioni di training. L'obiettivo è stato quello di individuare parametri oggettivi che fornissero indicazioni circa la qualità del movimento e del training riabilitativo [7], [9], [10], [12], [15], [18], [19], [21, autore unico]
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	ISCED-97 6
Data	Da Febbraio 2014 a Maggio 2014 (attività svolta all'estero)
Condizione	Partecipazione al progetto "Biomechanical models of human posture based on the dynamics of a disturbance" all'interno del periodo di dottorato. Tutor: Prof.ssa Viviane Pasqui
Principali tematiche/competenze professionali apprese	Robotica riabilitativa, analisi posturale, sistemi di visione 3D, misure di forza e cinematica corpo umano

Descrizione attività	Il progetto si è concentrato sulla valutazione e sulla modellizzazione dell'equilibrio dinamico del corpo umano tramite l'utilizzo di una piattaforma robotica per l'analisi della postura (IsiMove). L'obiettivo generale del lavoro svolto presso l'università francese ha riguardato lo sviluppo e la validazione di un nuovo modello cinematico e dinamico per l'analisi dell'equilibrio umano, che possa fornire indici sintetici per la diagnosi di patologie legate ai sistemi che lo controllano. [2], [14]
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Università Pierre et Marie Curie (UPMC), Parigi, Francia
Data	Da Settembre 2008 a Marzo 2011
Titolo della qualifica rilasciata	Laurea specialistica in Ingegneria dell'Automazione Industriale, progetto "Mechatronic System for rehabilitation". Titolo tesi: "Il controllo di dispositivi meccanici attraverso il segnale elettromiografico – prime esperienze di laboratorio". Tutor: Prof.ssa Monica Tiboni
Principali tematiche/competenze professionali apprese	Robotica (progettazione e controllo), robotica riabilitativa, elettromiografia di superficie, sviluppo e validazione di algoritmi di controllo e di analisi basati su piattaforme quali Matlab (Simulink) e LabView
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	ISCED-97 5A
Data	Da Settembre 2009 a Gennaio 2010 (attività svolta all'estero)
Condizione	Progetto Erasmus "Mechatronic system for rehabilitation"
Principali tematiche/competenze professionali possedute	Biomeccanica, robotica, studio ed analisi delle macchine riabilitative, image processing
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Università Pierre et Marie Curie (UPMC), Parigi, Francia
Data	Da Settembre 2005 a Maggio 2009
Titolo della qualifica rilasciata	Laurea di primo livello in Ingegneria dell'Automazione Industriale. Titolo tesi: "Ottimizzazione e implementazione logica e meccanica di un processo di idroformatura". Tutor: Prof. Aldo Attanasio
Principali tematiche/competenze professionali possedute	Controllo processi produttivi, progettazione meccanica, elettronica
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	ISCED-97 5A
Data	Da settembre 1999 a giugno 2004
Titolo della qualifica rilasciata	Diploma di perito elettrotecnico
Principali tematiche/competenze professionali possedute	Elettrotecnica, progettazione impianti elettrici
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	I.T.I.S. B. Castelli, Brescia (BS), Italia
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	ISCED-97 3A

Attività didattica

Data **Da Gennaio 2017 a Giugno 2017**

Titolo Esercitazioni corso "Strumentazione elettronica"

Istituzione Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia

Data **Da Gennaio 2017 a Giugno 2017**

Titolo	Esercitazioni corso "Sistemi di visione 3D"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione (DII), Brescia (BS), Italia
Data	Da Gennaio 2017 a Giugno 2017
Titolo	Esercitazioni corso "Sistemi di visione 2D"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione (DII), Brescia (BS), Italia
Data	Da Settembre 2016 a Dicembre 2016
Titolo	Lezioni pratiche per il corso di "Laboratorio di misure meccaniche e termiche"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Data	Da Gennaio 2016 a Giugno 2016
Titolo	Esercitazioni corso "Strumentazione elettronica"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Data	Da Febbraio 2015 a Giugno 2015
Titolo	Esercitazioni corso "Strumentazione elettronica"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Data	Da Maggio 2014 a Giugno 2014
Titolo	Esercitazioni corso "Strumentazione elettronica"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Data	Da Settembre 2013 a Gennaio 2014
Titolo	Lezioni pratiche per il corso di "Laboratorio di misure meccaniche e termiche"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Data	Da Febbraio 2013 a Giugno 2013
Titolo	Esercitazioni corso "Strumentazione elettronica"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Data	Da Settembre 2012a Gennaio 2013
Titolo	Lezioni pratiche per il corso di "Laboratorio di misure meccaniche e termiche"
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia

Relatore di tesi

Anno Accademico	2016/2017
Titolo	Progetto di un proiettore ad elevata profondità di campo con ottica doppiamente telecentrica
Autore	Marco Bosio
Corso di laurea	Laurea di primo livello in Ingegneria Meccanica e dei Materiali
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia

Anno Accademico	2015/2016
Titolo	Strumentazione ottica per la misura di vasi retinici e sue applicazioni diagnostiche
Autore	Daniele Doninelli
Corso di laurea	Laurea di primo livello in Ingegneria Meccanica e dei Materiali
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Anno Accademico	2015/2016
Titolo	Caratterizzazione metrologica di obiettivi a lenti liquide e sviluppo di un sistema di visione a fuoco automatico per applicazioni biomedicali
Autore	Matteo Tinelli
Corso di laurea	Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Automazione Industriale
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Organizzazione congressi	
Data	Ottobre 2016
Titolo	XXIV National congress of the Italian association of laser velocimetry and non-invasive diagnostic (AIVELA2016)
Istituzione	Università degli studi di Brescia – Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Industriale (DIMI), Brescia (BS), Italia
Pubblicazioni su riviste internazionali	
[1].	Pasinetti S., Bodini I., Lancini M., Docchio F., Sansoni G., "A depth from defocus measurement system using a liquid lens objective for extended depth range", <i>IEEE Transaction on Instrumentation and Measurements</i> , in press, February 2017
[2].	Pasinetti S., Pasqui V., Thoumie P., Bodini I., Docchio F., Sansoni G., Lancini M., "Assessing the validity of the inverse pendulum model during disturbances to the human equilibrium", <i>IEEE Transactions on Biomedical Engineering</i> , submitted, February 2017
[3].	Sansoni G., Pasinetti S., Bodini I., Docchio F., Lancini M., Guerra A., "Integration of smart vision systems and image processing in the Industry 4.0 paradigm: the experience of the Laboratory of Optoelectronics of Brescia", <i>Procedia Engineering</i> , submitted, January 2017
[4].	Pasinetti S., Bodini I., Lancini M., Docchio F., Sansoni G., "Automatic selection of focal lengths in a Depth From Defocus measurement system based on liquid lenses", <i>Optics and Lasers in Engineering</i> , submitted, January 2017
[5].	Bodini I., Petrogalli C., Mazzù A., Faccoli M., Lancini M., Pasinetti S., Sansoni G., "Vision-based 2D measurements for analysis of damage phenomena in rolling contact tests", <i>Measurement</i> , submitted, December 2016
[6].	Bodini I., Sansoni G., Lancini M., Pasinetti S., Docchio F., "A novel optical apparatus for the study of rolling contact wear/fatigue based on a high speed camera and multiple-source laser illumination", <i>Review of scientific instruments</i> , 87, (8), 083701, Agosto 2016
[7].	Lancini M., Serpelloni M., Pasinetti S., Guanziroli E., "Healthcare sensor system exploiting instrumented crutches for force measurement during assisted gait of exoskeleton users", <i>IEEE Sensors Journal</i> , 16, (23), pp. 8228-8237, Giugno 2016

- [8]. Lancini M., Bodini I., Vetturi D., Pasinetti S., Mazzù A., Solazzi L., Petrogalli C., Faccoli M., "Using vibration measurements to detect high wear rates in rolling contact fatigue tests", *Acta Imeko*, 4, (4), pp. 66-74, **Dicembre 2015**
- [9]. Pasinetti S., Lancini M., Bodini I., Docchio F., "A novel algorithm for EMG signal processing and muscle timing measurement", *IEEE Transaction on Instrumentation and Measurements*, 64, (11), pp. 2995-3004, **Novembre 2015**
- [10]. Sardini E., Serpelloni M., Lancini M., Pasinetti S., "Wireless instrumented crutches for force and tilt monitoring in lower limb rehabilitation", *Procedia Engineering*, 87, pp. 348-351, **Dicembre 2014**
- [11]. Vetturi D., Lancini M., Bodini I., Pasinetti S., "Relationship between measurement uncertainty and verifiability of geometric specifications: the case study of drilled hole orthogonality", *International Journal of Metrology and Quality engineering*, 4, (1), pp. 35-39, **Giugno 2013**

Congressi internazionali

- [12]. Serpelloni M., Tiboni M., Lancini M., Pasinetti S., Vertuan A., Gobbo M., "Preliminary study of a robotic rehabilitation system driven by EMG for hand mirroring", *2016 IEEE International Symposium on Medical Measurements and Applications (MeMeA2016)* – Proceedings, Benevento, Italia, **Maggio 2016**
- [13]. Pasinetti S., Bodini I., Sansoni G., Docchio F., Tinelli M., Lancini M., "A fast autofocus setup using a liquid lens objective for in-focus imaging in the macro range", *Proceedings of the 12th international A.I.V.E.L.A. Conference on vibration measurements by laser and noncontact techniques*, Ancona, Italia, **Giugno-Luglio 2016**
- [14]. Pasinetti S., Lancini M., Pasqui V., "Development of an optomechanical measurement system for dynamic stability analysis", *6th IEEE International Workshop on Advances in sensors and Interfaces (IWASI2015)*, Gallipoli, Italia, pp. 199-203, **Giugno 2015**
- [15]. Lancini M., Serpelloni M., Pasinetti S., "Instrumented crutches to measure the internal forces acting on upper limbs in power exoskeleton users", *6th IEEE International Workshop on Advances in sensors and Interfaces (IWASI2015)*, Gallipoli, Italia, pp. 175-180, **Giugno 2015**
- [16]. Lancini M., Bodini I., Pasinetti S., Vetturi D., "Definition of a measurability threshold of geometric tolerances in relation to measurement uncertainty and dimensional parameters", *11th International Symposium on Measurement and Quality Control (ISMQC2013)*, Cracovia, Polonia, pp. 301-304, **Settembre 2013**
- [17]. Lancini M., Bodini I., Pasinetti S., Vetturi D., "Mimo non-linear sensors calibration based on genetic algorithms", *11th International Symposium on Measurement and Quality Control (ISMQC2013)*, Cracovia, Polonia, pp. 116-119, **Settembre 2013**
- [18]. Pasinetti S., Lancini M., Da Re C., Vetturi D., Borboni A., "EMG signal-only gait cycle detection algorithm", *XXIV Congress of the International Society of Biomechanics (ISB2013)*, Natal, Brasile, **Agosto 2013**
- [19]. Lancini M., Guanzioli E., Pasinetti S., Bodini I., "Modified forearm crutches for load bearing measurement in assisted gait", *XXIV Congress of the International Society of Biomechanics (ISB2013)*, Natal, Brasile, **Agosto 2013**
- [20]. Bodini I., Lancini M., Pasinetti S., Vetturi D., "Techniques for on-board vibrational passenger comfort monitoring in public transport", *12th IMEKO TC10 Workshop on Technical Diagnostics (IMEKO2013)*, Firenze, Italia, pp. 118-123, **Giugno 2013**
- [21]. Pasinetti S., "Near-markerless position measurement using genetics and point-tracing algorithms", *23rd DAAAM International Symposium in Intelligent Manufacturing and Automation*, Zara, Croazia, pp. 557-560, **Ottobre 2012**

Congressi nazionali	
[22].	Pasinetti S., Bodini I., Sansoni G., Docchio F., Lancini M., "A New System for 3D Measurement with Extended Depth Range, Liquid Lens Objective and Depth from Defocus Algorithm", <i>XXIV National congress of the Italian association of laser velocimetry and non-invasive diagnostic (AIVELA2016)</i> , Brescia, Italia, Ottobre 2016
[23].	Bodini I., Lancini M., Pasinetti S., Petrogalli C., Mazzù A., Faccoli M., Sansoni G., Docchio F., "On-line 2D monitoring of Rolling Contact Fatigue phenomena in dry tests", <i>XXIV National congress of the Italian association of laser velocimetry and non-invasive diagnostic (AIVELA2016)</i> , Brescia, Italia, Ottobre 2016
[24].	Bodini I., Sansoni G., Lancini M., Pasinetti S., Docchio F., "Feasibility study of a vision system for on-line monitoring of rolling contact fatigue tests", <i>XXIII National congress of the Italian association of laser velocimetry and non-invasive diagnostic (AIVELA2015)</i> , Perugia, Italia, Novembre 2015
[25].	Pasinetti S., Sansoni G., Docchio F., "A novel approach to 3D measurement: a system with variable focus lens and a depth from defocus algorithm", <i>XXIII National congress of the Italian association of laser velocimetry and non-invasive diagnostic (AIVELA2015)</i> , Perugia, Italia, Novembre 2015
[26].	Lancini M., Bodini I., Vetturi D., Pasinetti s., Mazzù A., Solazzi L., Petrogalli C., Faccoli M., "Vibration measurements for contact topology assessment in a rolling contact fatigue bench", <i>IX National congress of the Italian group of mechanical and thermal (GMMT2014)</i> , Ancona, Italia, Settembre 2014
[27].	Bodini I., Baronio G., Bonomi G., Donzella A., Fallavollita F., Lancini M., Pasinetti S., Vetturi D., Vitulo P., Zenoni A., Zumerle G., "Monte Carlo simulations of a stability monitoring system based on tracking cosmic rays", <i>IX National congress of the Italian group of mechanical and thermal (GMMT2014)</i> , Ancona, Italia, Settembre 2014
[28].	Bodini I., Borboni A., Lancini M., Pandini S., Pasinetti S., Vetturi D., "Measurement of forces exerted by a polymeric shape-memory stent for biomedical applications", <i>IX National congress of the Italian group of mechanical and thermal (GMMT2014)</i> , Ancona, Italia, Settembre 2014

Esperienza professionale	
Data	Da maggio 2011 a ottobre 2011
Lavoro o posizione ricoperti	Progettista software e hardware sistemi di automazione industriale
Principali attività e responsabilità	Progettazione PLC e collaudo sistemi di automazione per l'industria pesante
Nome e indirizzo del datore di lavoro	AIC (Automazioni Industriali Capitanio), Odolo (BS), Italia
Tipo di attività o settore	Settore automazione industriale
Data	Da settembre 2005 a dicembre 2005
Lavoro o posizione ricoperti	Disegnatore tecnico per impianti elettrici civili ed industriali
Principali attività e responsabilità	Assistenza alla progettazione di impianti elettrici civili ed industriali
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Studio elettrotecnico "Marco Cornali", Brescia (BS), Italia
Tipo di attività o settore	Settore elettrotecnico

Corsi	
--------------	--

TITOLO	DATA	ISTITUZIONE
Programmazione Java	Gennaio-Giugno 2016	Università di Brescia
NI FPGA	Luglio 2014	National Instruments
NI Real Time 2	Dicembre 2013	National Instruments
NI Real Time 1	Dicembre 2013	National Instruments
NI Core 3	Settembre 2013	National Instruments
Comunicare la scienza	Settembre 2013	Università di Brescia
Analisi ed interpretazione delle misure	Giugno-Luglio 2013	Università di Brescia
Mechanics of man-machine system	Maggio-Giugno 2013	Politecnico di Milano
Robot industriali e la loro integrazione nei sistemi di visione	Aprile 2013	Università di Brescia
NI Vision	Novembre 2012	National Instruments
Biomechanics in human-robot interaction	Luglio 2012	Scuola superiore S. Anna
Basic of HTML	Maggio 2012	Università di Brescia
Design of Experiments	Maggio 2012	Università di Brescia
Corso certificazione CLAD	Marzo-Aprile 2012	National Instruments

Capacità e competenze personali	
--	--

Madrelingua(e) **Italiano**

Altra(e) lingua(e) **Inglese, Francese**

Autovalutazione
Livello europeo (*)

Inglese

Francese

Comprensione				Parlato				Scritto	
Ascolto		Lettura		Interazione orale		Produzione orale			
B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio	B2	Livello intermedio
A2	Livello base	A2	Livello base	A2	Livello base	A2	Livello base	A2	Livello base

(*) [Quadro comune europeo di riferimento per le lingue](#)

Certificato linguistico posseduto

Trinity grade 7, conseguito a Brescia in data 10/07/2006

Capacità e competenze informatiche

SOFTWARE	DESCRIZIONE/UTILIZZO	LIVELLO DI COMPETENZA
Matlab, Simulink	Linguaggi di simulazione e di controllo di processi complessi	Ottimo
LabView	Programma di acquisizione e analisi segnali	Ottimo
Power PLC Bridge	Programmazione macchine automatiche	Buono
Java, Python	Software di programmazione generico	Discreto
C, C++	Software di programmazione generico	Discreto
Html	Progettazione base pagine web	Discreto
Maple	Programma per l'analisi e il calcolo matematico	Discreto
Solidworks, AutoCAD	Disegno tecnico	Discreto
Simatic Step 7, RS logix	Software per la programmazione di PLC Siemens e Allen-Bradley	Buono
Simatic WinCC, Factory talk	Software per lo sviluppo interfaccia uomo-macchina (HMI) per controllori Siemens e Allen-Bradley	Buono
Minitab	Software per analisi statistiche	Buono
MS Word, MS Excel, MS PowerPoint	Programmi d'ufficio per redigere documenti, presentazioni e simili	Buono

Certificazioni acquisite

- **Certified LabVIEW Associate Developer (CLAD)** ottenuto in data 21/05/2012
- **Abilitazione all'esercizio della professione di ingegnere** ottenuta in data 05/10/2012

Autorizzo il trattamento dei miei dati personali ai sensi del Decreto Legislativo 30 giugno 2003, n. 196

Firma

Brescia 08/02/2017

