

**FORMATO EUROPEO  
PER IL CURRICULUM  
VITAE**



**INFORMAZIONI PERSONALI**

Nome

Indirizzo

Telefono

Fax

E-mail

Nazionalità

Data di nascita

**ESPERIENZA LAVORATIVA**

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro

**VEZI NICCOLÒ**

Aprile 2022 – Settembre 2022

Università degli Studi di Firenze in collaborazione con Istituto Don Gnocchi di Firenze

Università

Tesi magistrale

Utilizzare due tipologie di sensori (camera RGBD e laser 2D) presenti su un robot mobile per eseguire due tasks: in primo luogo il robot deve essere in grado di seguire autonomamente una persona target, utilizzando tecniche di computer vision (YOLOv3, MobileNet, ...) e algoritmi per il tracking delle gambe. In secondo luogo, il robot deve essere in grado di monitorare la camminata della persona, utilizzando i dati provenienti dal laser e da dei sensori inerziali (SensFoot), utilizzando anche librerie opensource (OpenPose) per lo scheletro tracking.

Giugno 2022 – Luglio 2022

Comitato Olimpico Nazionale Italiano (CONI), Via Irlanda 5, 50126, Firenze, Italia

Settore amministrativo

Collaboratore

Aggiornamento banca dati

Dicembre 2021 – Marzo 2022

Università degli Studi di Firenze

Università

Tirocinio

Sviluppo di applicativi robotici su piattaforma ROS (Robot Operating System), con sviluppo di sistemi simulati e algoritmi di visione.

Aprile 2021 – Luglio 2021

Paidea s.r.l., via Coroglio 57, 80124, Napoli, Italia

- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

#### ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Date (da - a)
  - Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
  - Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
  - Qualifica conseguita
- 
- Date (da - a)
  - Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
  - Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
  - Qualifica conseguita

Robotica educativa

Tutor di robotica

Attività con bambini delle scuole primaria e media per avvicinarli al mondo della robotica e della programmazione.

2018 - 2022

Università degli Studi di Firenze

Acquisite abilità inerenti alla programmazione e simulazione dei robot e all'implementazione di algoritmi di machine learning.

Dottore magistrale in ingegneria meccanica (percorso robotica)

2012 - 2018

Università degli Studi di Firenze

Acquisite abilità inerenti alla modellazione 3D e alla progettazione meccanica.

Dottore triennale in ingegneria meccanica

#### CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

Ho svolto diverse attività riguardanti la robotica, sia riguardante la programmazione e lo sviluppo di algoritmi di machine learning, sia riguardante il controllo dei robot. Durante il percorso accademico, ho utilizzato dei sensori EMG per implementare modelli di classificazione come KNN e Perceptron e dei sensori di visione per implementare tecniche di computer vision.

Ho svolto anche varie simulazioni di robot (sia manipolatori che robot mobili) in ambienti virtuali (come Gazebo), utilizzando strumenti come MoveIt per la parte di controllo.

Infine, ho seguito corsi extra-curricolari sulla piattaforma Dataquest, riguardanti la data science, imparando a gestire i database, e in generale a elaborare i dati per implementare vari tipi di modelli di machine learning.

MADRELINGUA

ITALIANO

ALTRE LINGUE

INGLESE

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

ECCELLENTE

BUONO

BUONO

CAPACITÀ E COMPETENZE RELAZIONALI

Capacità di lavorare in gruppo (acquisita durante il percorso accademico e grazie allo sport)  
Buona capacità di adeguarsi ad ambienti multiculturali (acquisita grazie all'università, allo sport e ai viaggi)

CAPACITÀ E COMPETENZE ORGANIZZATIVE

Buona esperienza nella gestione di progetti (grazie ai vari progetti svolti durante il percorso accademico) e di gruppi (grazie all'attività di tutor)

CAPACITÀ E COMPETENZE TECNICHE

ROS (Robot Operating System)

Simulazione robotica (Gazebo)

Linguaggi di programmazione (Python, C++)

Machine Learning  
Computer Vision  
Database (SQL)  
Microsoft Excel  
CAD (Solidworks)  
CAE (Hypermesh)

**PATENTE O PATENTI**

Patente di guida A  
Patente di guida B

**ULTERIORI INFORMAZIONI**

**ALLEGATI**

