

**FORMATO EUROPEO
PER IL CURRICULUM
VITAE**



INFORMAZIONI PERSONALI

Nome **SANTAERA GASPARE**
Indirizzo
Telefono
E-mail
Nazionalità
Data di Nascita

ESPERIENZA LAVORATIVA

- Date (da – a) Da Gennaio 2022
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro ARTES 4.0, Viale Rinaldo Piaggio 34, Pontedera, IT
 - Tipo di azienda o settore Ricerca e Sviluppo
 - Tipo di impiego Contratto Co.Co.Co
 - Principali mansioni e responsabilità Attività di progettazione, sviluppo e test di schede elettroniche nonché scrittura del relativo firmware, per i vari prototipi necessari all'attività di ricerca.
Sviluppo di hardware e software al fine di implementare ed espandere la rete di sensori/attuatori presenti sui vari prototipi.
Progettazione e realizzazione di apposite schede elettroniche dotate di microcontrollore per il controllo delle varie componenti dei vari prototipi
- Date (da – a) Da Dicembre 2021
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro Istituto di BioRobotica presso Scuola Superiore Sant'Anna, Viale Rinaldo Piaggio 32, Pontedera, IT
 - Tipo di azienda o settore Ricerca e Sviluppo
 - Tipo di impiego Dottorato
 - Principali mansioni e responsabilità Attività di studio, progettazione, sviluppo e test di robot autonomi per l'esecuzione di task di esplorazione, manipolazione o simili in ambienti difficili/ostili all'uomo.
Sviluppo di strategie ed algoritmi per la gestione di robot operanti (anche in sciame) in modo autonomo o tele-operato.
- Date (da – a) Da Marzo 2020 a Dicembre 2021
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro Istituto di BioRobotica presso Scuola Superiore Sant'Anna, Viale Rinaldo Piaggio 32, Pontedera, IT
 - Tipo di azienda o settore Ricerca e Sviluppo
 - Tipo di impiego Assegno di Ricerca
 - Principali mansioni e responsabilità Attività di progettazione, sviluppo e test di schede elettroniche nonché scrittura del relativo firmware, per i vari prototipi necessari all'attività di ricerca.
Sviluppo di hardware e software al fine di implementare ed espandere la rete di sensori/attuatori presenti sui vari prototipi.
Progettazione e realizzazione di apposite schede elettroniche dotate di microcontrollore per il controllo delle varie componenti dei vari prototipi

- Date (da – a)
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro
 - Tipo di azienda o settore
 - Tipo di impiego
 - Principali mansioni e responsabilità
- Da Aprile 2019 a Febbraio 2020
E.P. Elevatori Premontati s.r.l., Via della Pavoncella 10, 56019 Vecchiano PI
- Progettazione e Produzione di Elevatori, Ascensori, Montascale e Montacarichi
Contratto a Tempo Indeterminato
Attività di progettazione e sviluppo e test di schede elettroniche nonché scrittura del relativo firmware, per uno modello di elevatore elettrico.
Sviluppo di hardware e software al fine di implementare ed espandere la rete di sensori/attuatori presente sull'elevatore, sul quadro elettrico o nel vano.
Progettazione, cablaggio e test di del quadro elettrico di una piattaforma elevatrice
Progettazione e realizzazione di apposite schede elettroniche dotate di microcontrollore (PIC di Microchip) per il controllo delle varie componenti che costituiscono un elevatore nonché gestione della comunicazione tra loro tramite protocollo CANbus
- Date (da – a)
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro
 - Tipo di azienda o settore
 - Tipo di impiego
 - Principali mansioni e responsabilità
- Da Luglio 2016 a Marzo 2019
Istituto Italiano di Tecnologia, Genova, via Morego 30
- Centro di Ricerca in Advanced Robotics
Contratto a Tempo Determinato
Attività di ricerca sugli algoritmi di gestione e controllo di mani robotiche. Test su mani robotiche al fine di migliorarne la progettazione e le prestazioni.
Sviluppo di hardware e software al fine di implementare ed espandere la rete di sensori/attuatori presente sulle mani robotiche ed in particolare sulla Pisa-IIT Soft Hand. Studio e sviluppo di tecniche di rilevamento, trasmissione e restituzione di feedback aptici. Studio di EMG e relativi algoritmi al fine di usare mani robotiche in ambito protesico. Studio dei sensori inerziali, di tecniche e di algoritmi per la stima della postura e per la ricostruzione cinematica di braccia e mani robotiche.
Studio dei sensori di forza/coppia e di pressione con conseguente sviluppo di algoritmi per la lettura e la gestione di quest'ultimi.
Progettazione e realizzazione di apposite schede elettroniche dotate di microcontrollori (Atmega, Cypress ed STM) per il controllo e la comunicazione con sensori elettronici tramite interfacce seriali standard quali I2C, SPI ed UART.
Sviluppo di tecniche ed algoritmi per il riconoscimento di oggetti afferrati da mani robotiche tramite la ricostruzione della loro postura e l'utilizzo di altri sensori di forza o contatto.
- Date (da – a)
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro
 - Tipo di azienda o settore
 - Tipo di impiego
 - Principali mansioni e responsabilità
- Da Luglio 2013 a Giugno 2016
Centro Enrico Piaggio presso Scuola di Ingegneria di Pisa, via Diotallevi 2
- Centro di Ricerca in Bioingegneria e Robotica
Co.Co.Pro
Attività di ricerca sugli algoritmi di gestione e controllo di mani robotiche. Sviluppo di hardware e software al fine di implementare ed espandere la rete di sensori/attuatori presente sulle mani robotiche ed in particolare sulla DLR-HIT Hand II e sulla Pisa-IIT Soft Hand. Studio dei sensori inerziali, di tecniche e di algoritmi per la stima della postura e per la ricostruzione cinematica di braccia e mani robotiche.
Studio dei sensori di forza/pressione e sviluppo di algoritmi per la lettura e la gestione di quest'ultimi. Progettazione e realizzazione di apposite schede elettroniche per il controllo e la comunicazione con sensori elettronici tramite interfacce seriali standard quali I2C, SPI ed UART.
Sviluppo di tecniche ed algoritmi per il riconoscimento di oggetti afferrati da mani robotiche tramite la ricostruzione della loro postura e l'utilizzo di altri sensori di forza o contatto.

• Date • Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione • Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio • Qualifica conseguita	Da Ottobre 2007 a Maggio 2013 Corso di Ingegneria dell'Automazione presso l'Università degli studi di Pisa Teoria e controllo dei sistemi – Robotica – Sistemi ferroviari – Sistemi subacquei – Automazione dei processi produttivi – Meccatronica – Macchine Elettriche – Sistemi elettronici programmabili Laurea Specialistica in Ingegneria dell'Automazione con votazione di 105/110, Tesi svolta presso i laboratori del centro E. Piaggio, dell'università degli studi di Pisa dal titolo: <i>Grasp Compliance Control with Underactuated Robotic Hands</i>
• Conoscenze/ Abilità acquisite durante la preparazione della prova finale • Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)	Studio ed analisi di modelli matematici per la descrizione di problemi di grasp con mani robotiche <u>sotto</u> attuate. Studio di strategie di controllo di impedenza dell'oggetto afferrato. Implementazione di tali modelli e strategie in matlab/simulink e loro utilizzo con DLR/HIT Hand II. Esperienza nel controllo della DLR/HIT Hand II sia in ambiente Linux che Windows, mediante opportune funzioni Matlab e C/C++. Corso di laurea specialistica
• Date • Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione • Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio • Qualifica conseguita	Da Ottobre 2001 ad Aprile 2007 Corso di Ingegneria Elettronica presso l'Università degli studi di Catania Elettronica analogica – Elettronica digitale – Sensori e trasduttori elettronici – Sistemi di telecomunicazioni – Calcolatori elettronici – Campi elettromagnetici – Informatica di base e programmazione C – Conoscenze di analisi matematica, algebra lineare e geometria – Conoscenze di Fisica e Ottica Laurea Triennale in Ingegneria Elettronica con votazione di 97/110, Tesi svolta presso i laboratori del D.I.E.E.S. Dell'università degli studi di Catania dal titolo: <i>Sviluppo di un Ambiente ad Elevata Flessibilità per la Gestione di un Sistema di Supporto all'Orientamento Indoor per soggetti con Deficit Visivo</i>
• Conoscenze/ Abilità acquisite durante la preparazione della prova finale • Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)	Studio e implementazione di sistemi elettronici in real-time. Sviluppo e gestione di reti distribuite di sensori e trasduttori. Studio, progettazione e realizzazione di schede elettroniche per la misura ed il controllo di grandezze fisiche inerziali e temperatura. Studio e progettazione di tecniche di comunicazione ed interfacciamento tra schede elettroniche distribuite e PC. Studio e gestione di dispositivi a microonde. Corso di laurea triennale

CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

MADRELINGUA

ITALIANO

ALTRA LINGUA

INGLESE

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

BUONO
BUONO
BUONO

CAPACITÀ E COMPETENZE
RELAZIONALI

OTTIME CAPACITÀ DI LAVORO IN GRUPPO, OTTIME CAPACITÀ DI RELAZIONE CON ALTRE PERSONE, OTTIME CAPACITÀ ORGANIZZATIVE, SCATURITE IN AMBITO LAVORATIVO, IN AMBITO SPORTIVO E IN CONVIVENZA CON ALTRI COINQUILINI DI DIVERSE NAZIONALITÀ E AMBITI SOCIALI

CAPACITÀ E COMPETENZE
TECNICHE

OTTIME CAPACITÀ DI UTILIZZO DI COMPUTER E ATTREZZATURE SPECIFICHE
OTTIMA CONOSCENZA DI SISTEMI OPERATIVI WINDOWS, BUONA CONOSCENZA DI SISTEMI OPERATIVI LINUX.
BUONA CONOSCENZA DI LINGUAGGI DI PROGRAMMAZIONE C, C++ E PYTHON .
OTTIMA CONOSCENZA DI PACCHETTI DI TIPO OFFICE E SIMILI.
CONOSCENZA DI PROGRAMMI SPECIFICI: PROTEUS, EAGLE, SPICE, AVR STUDIO, ALTUM DEISGNER, LABVIEW, MATHEMATICA, MATLAB, MINITAB, MIKROC, PACCHETTO VISUAL STUDIO, LATEX, PSoC CREATOR, PSoC DESIGNER, PRO-E, ROS, OPENCV, MPLAB, DOXYGEN, SOLIDWORKS, STM32CUBE.
CAPACITÀ DI UTILIZZO DI ATTREZZATURE DI LABORATORIO QUALI: OSCILLOSCOPIO, MULTIMETRI ANALOGICI E DIGITALI, OTTIME CAPACITÀ DI SALDATURA DI COMPONENTI ELETTRICI.
OTTIMA CONOSCENZA DI MICROCONTROLLORI, SENSORI E TRASDUTTORI, BUONA CONOSCENZA DI MACCHINE QUALI MOTORI ELETTRICI, BUONA CONOSCENZA DI SCHEDE ELETTRONICHE DI SVILUPPO E PROTOTIPIZZAZIONE QUALI ARDUINO, STM DISCOVERY, STM NUCLEO, PIC EXPLORER. OTTIME CAPACITÀ DI STUDIO, PROGETTAZIONE E REALIZZAZIONE DI SISTEMI ELETTRONICI COMPLESSI, TESTIMONATE DA ARTICOLI PUBBLICATI SU RIVISTE DIVULGATIVE DI ELETTRONICA
CONOSCENZA DI TECNICHE DI DISEGNO E STAMPA 3D
CONOSCENZA DI PROGRAMMI DI GESTIONE DI VIDEO, FOTO E GRAFICA: ADOBE AFTER EFFECT, ADOBE PREMIERE, ADOBE PHOTOSHOP, GOOGLE SKETCHUP, VIRTUAL DUB.

PUBBLICAZIONI SU JOURNAL IEEE

WALK-MAN HUMANOID ROBOT: FIELD EXPERIMENTS IN A POST-EARTHQUAKE SCENARIO – ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS, MAY 2018
ENCHANCING ADAPTIVE GRASPING THROUGH A SIMPLE SENSOR-BASED REFLEX MECHANISM – ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS, MARCH 2017

PUBBLICAZIONI IN CONFERENZE
IEEE

COMPARISON OF THREE HAND POSE RECONSTRUCTION ALGORITHMS USING INERTIAL AND MAGNETIC MEASUREMENTS UNITS – HUMANOIDS 2018 BEIJING
TOUCH-BASED GRASP PRIMITIVES FOR SOFTHANDS: APPLICATIONS TO HUMAN-TO-ROBOT HANDOVER TASKS AND BEYOND – ICRA 2018 BRISBANE
ESTIMATING CONTACT FORCES FROM POSTURAL MEASURES IN A CLASS OF UNDER-ACTUATED ROBOTIC HANDS – IROS 2017 VANCOUVER
LOW-COST, FAST AND ACCURATE RECONSTRUCTION OF ROBOTIC AND HUMAN POSTURES VIA IMU MEASUREMENTS – ICRA 2015 SEATTLE

PARTECIPAZIONI A CONCORSI
INDETTI DURANTE CONFERENZE
ORGANIZZATE DA IEEE

1° PREMIO: “ROBOTICS MADE IN ITALY” VIDEO CONTEST
1° PREMIO: GRASPING CHALLENGE, HAND-IN-HAND PICKING AND MANIPULATION – IROS 2016 DAEJEON

PUBBLICAZIONI SU LIBRI

ROBOTIC GRASPING AND MANIPULATION, ADVANCED GRASPING WITH THE PISA/IIT SOFTHAND: FIRST ROBOTIC GRASPING AND MANIPULATION CHALLENGE.
MULTISENSOR ATTITUDE ESTIMATION, CHAPER 30: LOW-COST AND ACCURATE RECONSTRUCTION OF POSTURES VIA IMU, CRC PRESS 2016

PUBBLICAZIONI SU RIVISTE A
SCOPO DIDATTICO O
DIVULGATIVO IN ATTIVITÀ
ESTERNE A QUELLA LAVORATIVA

- GLI ENCODER MAGNETICI – EOS BOOK – OTTOBRE 2018
- LA GESTIONE DEGLI INTERRUPT SUI MICROCONTROLLORI ARDUINO – FIRMWARE N. 140 – NOVEMBRE 2017
- LA MANOMISSIONE DEI CONTATORI ELETTRICI – FIRMWARE N. 131- DICEMBRE 2016
- FISHINO JOYPAD – ELETTRONICA N. 209 – OTTOBRE 2016
- CARICA LiPo FAI DA TE – FIRMWARE N. 121 – MARZO 2016
- COS'È UN SERVOMOTORE – FIRMWARE N.120 – FEBBRAIO 2016
- LE SCHEDE STM DISCOVERY: 4° PUNTATA – FIRMWARE N. 119 – GENNAIO 2016
- LE SCHEDE STM DISCOVERY: 3° PUNTATA – FIRMWARE N. 118 – DICEMBRE 2015
- LE SCHEDE STM DISCOVERY: 2° PUNTATA - FIRMWARE N. 117 – NOVEMBRE 2015
- LE SCHEDE STM DISCOVERY: 1° PUNTATA – FIRMWARE N.115 – SETTEMBRE 2015
- LA MISURA DELLA FORZA – FIRMWARE N. 109 – FEBBRAIO/MARZO 2015
- LA FAMIGLIA DEI MICRO PIC16LF1705 – FIRMWARE N. 107 – DICEMBRE 2014
- RILEVAMENTO GESTUALE AD INFRAROSSI – FIRMWARE N. 105 – OTTOBRE 2014
- I MOTORI PASSO-PASSO – FIRMWARE N. 101 – GIUGNO 2014
- LA COMPENSAZIONE DEI SENSORI DI TEMPERATURA – FIRMWARE N. 98 – MARZO 2014
- I CIRCUITI A PONTE – FIRMWARE N. 95 – DICEMBRE 2013
- DA NOTEBOOK A BROMOGRAFO – FARE ELETTRONICA N. 340 – OTTOBRE 2013
- VASCA PER PCB HOMEMADE – FARE ELETTRONICA N. 329 – NOVEMBRE 2012
- TRAPANO A CONTROLLO ELETTRONICO – FARE ELETTRONICA N. 321 – MARZO 2012
- ANALISI SPERIMENTALE DEL PROCESSO DI MARCATURA LASER SU MARMO – MARMO MACCHINE N. 208 – 4° BIMESTRE 2009
- ANALISI SPERIMENTALE DEL PROCESSO DI MARCATURA SU MARMI ITALIANI TRAMITE GETTO D'ACQUA AD ALTA PRESSIONE CON ABRASIVO – MARMO MACCHINE N. 207 – 3° BIMESTRE 2009

Patente di Tipo B – Automunito