

INFORMAZIONI PERSONALI

Inglese Francesco



ESPERIENZA PROFESSIONALE

01/06/2013–alla data attuale

Prestatore d'opera intellettuale, libero professionista

Scuola Superiore Sant'Anna, Pisa

Supporto alla ricerca, progettazione, produzione, assemblaggio e test di prototipi elettromeccanici e mecatronici, sviluppo sviluppo di piattaforme robotiche subacquee **di sensori, attuatori, anche in ambito industria 4.0 e smart factory. Attività di progettazione end effector. Caratterizzazione, ottimizzazione e prove di sensori e prototipi; interfacce uomo macchina e dispositivi bioispirati. Consulenza per aspetti di protezione brevettuale e certificazione dei prototipi. Project management e gestione progetti finanziati, conto terzi, acquisti e forniture.**

09/02/2012–alla data attuale

docente ist. II Grado

I.T.I.S. G. Marconi, ITTS "Fedi Fermi", I.P.S.I.A. Pacinotti, I.T.T. Guido Dorso

Classe A42 (ex A020), discipline meccaniche e tecnologie: Meccanica, macchine, energia, sistemi e automazione, Tecniche di produzione e organizzazione, Disegno, progettazione e organizzazione industriale, Tecnologia meccanica, di processo e di prodotto, diagnostica dei mezzi di trasporto.

01/06/2012–31/05/2013

Vincitore Assegno di ricerca settore scientifico Bioingegneria industriale

Scuola superiore Sant'anna, Pisa (Italia)

Progettazione, produzione, assemblaggio e test di prototipi elettromeccanici e mecatronici. Caratterizzazione, ottimizzazione e prove su protesi biomediche e biologiche; misurazione di parametri fisiologici e grandezze biomediche, in particolare bioacustiche e biomeccaniche; interfacce uomo macchina e dispositivi bioispirati. Attività di supporto a lavorazioni prototipali di pezzi tridimensionali per sistemi robotici

01/11/2011–08/02/2012

Ingegnere meccanico

Themas S.r.L., pisa

Progettazione manutenzione macchine, sicurezza e salute sui luoghi di lavoro(D.Lgs 81/08), management aziendale (clienti Tirreno Power, Cementir, Lucchini)

01/11/2010–31/10/2011

ingegnere meccanico

Lucchini S.p.A Piombino (LI)

Area altoforno:progettazione, programmazione e organizzazione di produzione e manutenzione, risk analysis, redazione e modifica del documento di valutazione dei rischi, elaborazione delle procedure di sicurezza, programmi di informazione e formazione

01/02/2002–alla data attuale

Commissario Tecnico Internazionale, commissario sportivo, commissario fonometrista

Federazione Motociclistica Italiana, Roma

Commissario Sportivo, Tecnico e Fonometrista in gare motociclistiche di livello nazionale e internazionale(Moto Gp, Super Bike, Rally dei Faraoni)

01/01/2002–30/09/2010

interinale

agenzie lavoro (per conto di Siemens, Piaggio, ecc.)

Varie esperienze in reparti produzione, qualità, logistica, addetto prove veicoli, per periodi più o meno brevi

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

15/10/2009–05/10/2011

Laurea Specialistica Ingegneria Meccanica

Università di Pisa, Pisa (Italia)

Gestione della qualità, processi di produzione innovativi, costruzione di macchine, sistemi integrati di produzione, Controlli automatici e sistemi per l'automazione, progettazione assistita da computer, Studi di fabbricazione, Impianti meccanici, Calcolo numerico, Termofluidodinamica applicata e progetto di macchine a fluido, materiali meccanici strutturali

27/01/2013–27/06/2013

Abilitazione insegnamento

Università di Perugia, Perugia

Abilitazione insegnamento discipline meccaniche e tecnologie nella scuola secondaria di II grado

08/09/2016–04/10/2016

Planner di progetto e di attività produttive

Stargate consulting S.r.L., Ponsacco (PI)

Corso di formazione professionale avente per oggetto: Project management, program management, strutture organizzative e sistemi di gestione

COMPETENZE PERSONALI

Lingua madre

italiano

Altre lingue

	COMPRENSIONE		PARLATO		PRODUZIONE SCRITTA
	Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale	
inglese	C1	C1	C1	C1	C1
francese	A1	A1	A1	A1	A1

Livelli: A1 e A2: Utente base - B1 e B2: Utente autonomo - C1 e C2: Utente avanzato

Quadro Comune Europeo di Riferimento delle Lingue

Competenze organizzative e gestionali

Buona capacità di lavorare sia in autonomia che in team multidisciplinari. Coordinamento gruppo di lavoro e management delle diverse scadenze e attività. Capacità decisionali maturate anche durante l'esperienza di arbitro di calcio per conto della sezione AIA " R. Gianni " di Pisa e di cronometrista in gare di sport a livello nazionale e internazionale(rally, ciclismo, atletica). Collaborazione, anche con ruoli direttivi in varie associazioni

Competenze professionali

Uso software **cad 2D/3D, Solid Works, Solid CAM, programmazione macchine a controllo numerico - G Code**, Conoscenze di base dei software **Ansys e Matlab**. Buona conoscenza del pacchetto **Office**. Esperienza nella progettazione, assemblaggio e test di sistemi meccatronici e robotici, esperienza nell'uso di sistemi di misura elettrici e meccanici, conoscenza della teoria delle tolleranze di assemblaggio, ricerca e supporto tecnico relativo a Tecnologie innovative di microfabbricazione per la concezione, la realizzazione di prodotti e della loro validazione sperimentale; prove di trazione e test di materiali; robotica per industria 4.0; competenze in ambito protezione della proprietà intellettuale e certificazione di sistemi robotici; Trasferimento Tecnologico alle imprese; gestione di progetti, gruppo di lavoro, contatti con partner, fornitori e committenti, project management.

Curriculum vitae

Supporto alla didattica per il corso di tecnologia meccanica, laurea ingegneria dell'energia Pisa

Competenza digitale

AUTOVALUTAZIONE				
Elaborazione delle informazioni	Comunicazione	Creazione di Contenuti	Sicurezza	Risoluzione di problemi
Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato

Competenze digitali - Scheda per l'autovalutazione

ECDL Full+ECDL Advanced

Altre competenze

Patente di guida

"Autorizzo il trattamento dei miei dati personali ai sensi del Dlgs 196 del 30 giugno 2003 e all'art. 13 del GDPR (Regolamento UE 2016/679 e s.m.i, in ottemperanza alle norme attualmente in vigore "

Pontedera 23/05/2025

TITOLO	CITATA DA	ANNO
Haptic-based touch detection for collaborative robots in welding applications M Tannous, M Miraglia, F Inglese, L Giorgini, F Ricciardi, R Pelliccia, ... Robotics and Computer-Integrated Manufacturing 64, 101952	47	2020
Ossicular replacement prostheses from banked bone with ergonomic and functional geometry M Milazzo, S Danti, F Inglese, G Jansen van Vuuren, V Gramigna, ... Journal of Biomedical Materials Research Part B: Applied Biomaterials 105 (8 ...	21	2017
Head-mounted standalone real-time tracking system for moving light-emitting targets fusing vision and inertial sensors F Digiacomo, AS Afroz, R Pelliccia, F Inglese, M Milazzo, C Stefanini IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement 69 (11), 8953-8961	7	2020
Micro-machining of bovine bone for otologic applications M Milazzo, S Danti, F Inglese, S Berrettini, C Stefanini 18th International Conference of the European Society for Precision ...	6	2018
Welding apparatus M Magnasco, M Milazzo, C Cavallotti, F Inglese, F Leoni, F Chiari, ... US Patent App. 16/074,580	4	2019
Optimization of a wearable speed monitoring device for welding applications AS Afroz, F Digiacomo, R Pelliccia, F Inglese, C Stefanini, M Milazzo The International Journal of Advanced Manufacturing Technology 110, 1285-1293	3	2020
Human MSC/fibrin clot/3D deposited scaffold constructs as advanced ossicular chain replacements S Danti, C Mota, L Trombi, D D'Alessandro, F Inglese, C Stefanini, ... JOURNAL OF TISSUE ENGINEERING AND REGENERATIVE MEDICINE 8, 436-437	3	2014
Welding tool for performing SMAW or MIG weld with maintenance of a constant distance between the electrode and the weld area F Chiari, M Milazzo, M Magnasco, C Stefanini, F Inglese US Patent 10,906,118	1	2021
Handling apparatus for performing a TIG weld with regulation of speed of the fed wire F Chiari, C Stefanini, M Milazzo, M Magnasco, F Inglese US Patent 10,758,992		2020
Welding assistance device with a welding mask having a velocity sensor F Chiari, M Magnasco, M Milazzo, C Stefanini, F Inglese US Patent App. 15/529,727		2017

Pontedera 23/05/2025