

ALLEGATO "C" AL DR

FORMATO EUROPEO PER IL CURRICULUM VITAE



INFORMAZIONI PERSONALI

Nome

GIORGETTI FOLCO

ESPERIENZA LAVORATIVA

- Date (da – a)
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro
 - Tipo di azienda o settore
 - Tipo di impiego
 - Principali mansioni e responsabilità
- Ottobre 2023 – in corso
 - Dipartimento di Ingegneria Università degli studi di Perugia
 - Università
 - Dottorato di ricerca
 - Ricerca nell'ambito di "Tecniche avanzate per la diagnosi dei guasti model-based e data-driven per applicazioni industriali"
-
- Date (da – a)
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro
 - Tipo di azienda o settore
 - Tipo di impiego
 - Principali mansioni e responsabilità
- Maggio 2022 – in corso
 - "The Broda", Perugia
 - Laboratorio di ricerca e produzione bevande
 - Ingegnere Robotico
 - Sviluppo di un sistema di monitoraggio ed automazione per un impianto di fermentazione.
Sviluppo di un sistema di automazione per un impianto di distillazione discontinua.
-
- Date (da – a)
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro
 - Tipo di azienda o settore
 - Tipo di impiego
 - Principali mansioni e responsabilità
- Maggio 2022 – Ottobre 2022
 - ACTA di Luca Truffarelli, Perugia
 - Società di sviluppo software
 - Sviluppatore software
 - Sviluppo di un sistema di Anomaly Detection basato su tecniche di machine learning per la sicurezza informatica.
Implementazione lato back-end di funzioni per il controllo di un impianto di macinazione.
-
- Date (da – a)
 - Nome e indirizzo del datore di lavoro
 - Tipo di azienda o settore
 - Tipo di impiego
 - Principali mansioni e responsabilità
- Marzo 2023 – Maggio 2023
 - ISAR Lab, Università degli studi di Perugia
 - Gruppo di ricerca universitario
 - Tirocinante
 - Studio di tecniche di power smoothing per fonti rinnovabili

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

- Marzo 2021 – Luglio 2021
- ISAR Lab, Università degli studi di Perugia
- Gruppo di ricerca universitario
- Tirocinante
- Studio ed implementazione di tecniche di machine learning per applicazioni di interazione uomo-robot con annessa pubblicazione scientifica:
"Monocular reactive collision avoidance based on force fields for enhancing the teleoperation of MAVs", Brilli R.; Pozzi M.; Giorgetti F.; Fravolini M.L.; Valigi P.; Prattichizzo D.; Costante G. 20th International Conference on Advanced Robotics (ICAR)."

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Date (da – a)
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
 - Qualifica conseguita
- Livello nella classificazione nazionale
(se pertinente)

2020 – 2023
 Università degli studi di Perugia

Robotica mobile
 Controllo e automazione
 Machine learning e Computer vision
 Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica e Robotica
 Valutazione finale 109/110

- Date (da – a)
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
 - Qualifica conseguita
- Livello nella classificazione nazionale
(se pertinente)

2015 – 2020
 Università degli studi di Perugia

Matematica-Fisica
 Elettronica
 Sistemi di controllo
 Laurea Triennale in Ingegneria Informatica ed Elettronica
 Valutazione finale 95/110

CAPACITÀ E COMPETENZE

PERSONALI

Acquisite nel corso della vita e della carriera ma non necessariamente riconosciute da certificati e diplomi ufficiali.

MADRELINGUA

ITALIANO

ALTRE LINGUA

INGLESE

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

ECCELLENTE

BUONO

BUONO

CAPACITÀ E COMPETENZE

TECNICHE

Con computer, attrezzature specifiche, macchinari, ecc.

Sono in grado di utilizzare i vari strumenti offerti dal pacchetto Office ed altre tecnologie e linguaggi di programmazione tra cui:

C++, C, Java, VHDL, JavaScript, SQL, python, HTML, CSS, Matlab, Simulink, Arduino IDE.

PATENTE O PATENTI

B