

**FORMATO EUROPEO
PER IL CURRICULUM
VITAE**



INFORMAZIONI PERSONALI

Nome	DI LEVA ROBERTO
Indirizzo	VIA GARIBALDI 87/2, 40033, CASALECCHIO DI RENO (BO)
Nazionalità	ITALIANA

ESPERIENZA LAVORATIVA

- | | |
|--|---|
| • Date (da Maggio 2019 – a Ottobre 2019) | Assegno di Ricerca |
| • Nome e indirizzo del datore di lavoro | CIRI MAM – Università di Bologna, Viale del Risorgimento 2, Bologna (BO) |
| • Tipo di azienda o settore | [-] |
| • Tipo di impiego | Assegnista di Ricerca |
| • Principali mansioni e responsabilità | Svolgimento di attività di ricerca nell'ambito del progetto dal titolo "Robotica Mobile Interoperativa e Celle di Produzione" |

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- | | |
|---|---|
| • Date (da Novembre 2019 – in corso) | Dottorato in Automotive per una Mobilità Intelligente |
| • Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione | Alma Mater Studiorum – Università di Bologna |
| • Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio | Robotica Collaborativa per l'Industria 4.0 |
| • Qualifica conseguita | PhD |
| • Livello nella classificazione nazionale (se pertinente) | Dottorato di Ricerca |
| • Date (da Ottobre 2016 – a Marzo 2019) | Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica |
| • Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione | Alma Mater Studiorum – Università di Bologna |

- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
 - Qualifica conseguita
 - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)
- Date (da Settembre 2013 – a Ottobre 2016)
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
 - Qualifica conseguita
 - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)
- Date (da Settembre 2008 – a Luglio 2013)
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio
 - Qualifica conseguita
 - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)

Ingegneria Meccanica – Curriculum Automazione e Robotica

Dottore Magistrale in Ingegneria Meccanica
Laurea Magistrale

Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica

Alma Mater Studiorum – Università di Bologna

Ingegneria Meccanica

Dottore in Ingegneria Meccanica
Laurea

Maturità Scientifica

Liceo Scientifico G. Salvemini, Sorrento (NA)

Liceo Scientifico

Diploma di Liceo Scientifico ad Indirizzo Tradizionale

CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

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

PRIMA LINGUA

ITALIANO

ALTRE LINGUE

INGLESE

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

ECCELLENTE

ECCELLENTE

BUONO

• Capacità di lettura • Capacità di scrittura • Capacità di espressione orale	FRANCESE BUONO ELEMENTARE BUONO
CAPACITÀ E COMPETENZE RELAZIONALI <i>Vivere e lavorare con altre persone, in ambiente multiculturale, occupando posti in cui la comunicazione è importante e in situazioni in cui è essenziale lavorare in squadra (ad es. cultura e sport), ecc.</i>	Adattabile ai cambiamenti. Capacità di socializzare anche in ambienti internazionali: esperienze all'estero per la Tesi Magistrale (Québec City, Canada), durante il periodo da Assegnista di Ricerca (Aveiro, Portogallo) e come dottorando in visita alla Johannes Kepler University di Linz (Austria). Capacità di integrarsi nell'ambito di progetti di ricerca, dimostrando attitudine a lavorare sodo e leadership. Predilezione per sport quali la pallavolo e il calcio, in cui il gioco di squadra è importante e fondamentale. Esperienza quinquennale come giocatore di pallavolo.
CAPACITÀ E COMPETENZE ORGANIZZATIVE <i>Ad es. coordinamento e amministrazione di persone, progetti, bilanci; sul posto di lavoro, in attività di volontariato (ad es. cultura e sport), a casa, ecc.</i>	Gestione delle sessioni di esame e preparazione delle esercitazioni in aula per gli studenti. Queste competenze sono state acquisite durante le attività di tutorato per il corso di Meccanica delle Macchine M, all'interno del Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica presso l'Università di Bologna.
CAPACITÀ E COMPETENZE TECNICHE <i>Con computer, attrezzature specifiche, macchinari, ecc.</i>	Utilizzo di software di calcolo numerico (Matlab); competenza acquisita durante il percorso di laurea. Controllo di robot seriali collaborativi tramite ROS (Robot Operating System), con implementazione di codice Python e C++. Queste competenze sono state acquisite e consolidate durante il dottorato in corso. Implementazione di controllori di forza indiretta e diretta per robot seriali collaborativi. Competenze acquisite durante il percorso di dottorato.
ALTRE CAPACITÀ E COMPETENZE <i>Competenze non precedentemente indicate.</i>	Determinazione di traiettorie ottime per robot seriali, mediante la risoluzione di ottimizzazioni vincolate.
PATENTE O PATENTI	Patente di guida di tipo B

ULTERIORI INFORMAZIONI

Durante il percorso di laurea magistrale, la preparazione della tesi finale è stata svolta presso il "Laboratoire de Robotique" dell'Université Laval di Québec City (Canada). Si allegano le lettere di referenza dei supervisor esteri (il Prof. Clément Gosselin e il Prof. Philippe Cardou).

Vincitore del Premio di Laurea "Ettore Funaioli", 2019.

ALLEGATI

Lettera di referenza Prof. Gosselin
Lettera di referenza Prof. Cardou
Lettera di referenza Prof. Müller

Data 26/10/2022

Firma

Roberto De Lega