

**Aggiornato al
13 dicembre 2022**



Informazioni personali

Nome / Cognome **Kevin, Galassi**
 Indirizzo [REDACTED]
 Telefono [REDACTED]
 Email [REDACTED]
 Email Professionale [REDACTED]
 Skype [REDACTED]
 Nazionalità Italiana
 Data di nascita 06/07/1996

Esperienze Lavorative

Date (da - a) 2022 -
 Datore di Lavoro RoboSECT
 Impiego Co-Founder spinoff
 Attività Sviluppo di una soluzione automatizzata per il controllo qualità di quadri elettrici industriali tramite intelligenza artificiale

Date (da - a) 2021 -
 Datore di Lavoro Politenico di Torino/Università diBologna
 Impiego Dottorato Nazionale in Intelligenza Artificiale per l'industria 4.0
 Attività Ricerche nel campo della robotica per lo sviluppo di applicazioni industriali complesse. Manipolazione e Percezione di oggetti deformabili lineari (e.g. Cavi elettrici)

Date (da - a) 2020 - 2021
 Datore di Lavoro Università diBologna
 Impiego Assegnista di Ricerca
 Attività Sviluppo di applicazioni ROS per la manipolazione di cavi elettrici. Sviluppo di applicazioni ROS per la creazione e il controllo qualità di quadri elettrici industriali

Date (da - a) 2017 - 2019
 Datore di Lavoro Unibo Motorsport FSAE Team
 Impiego Controllista della divisione elettronica
 Attività Sviluppo di algoritmi per il controllo delle prestazioni della vettura a combustione interna tra i quali Controllo corpo farfallato (ETC), Controllo di trazione (TC), launch control (LCS), controllo di coppia (DTC).

Educazione

Date (da - a)
Istituto di Istruzione
Principali materie / abilità
professionali oggetto dello
studio
Qualifica Conseguita

Date (da - a)
Istituto di Istruzione
Principali materie / abilità
professionali oggetto dello
studio
Qualifica Conseguita

Personal skills and competences

Madrelingua
Altre lingue
*Autovalutazione
Livello europeo^(*)*

Inglese

Capacità Organizzative

Capacità e competenze
tecniche

Altre Informazioni

2018 - 2020
Università di Bologna
Controlli Automatici, Elettronica, Robotica

Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Automazione con voto 110/110L

2015 - 2018
Università di Bologna
Controlli Automatici, Elettronica, Robotica

Laurea Triennale in Ingegneria dell'Automazione con voto 102/110

Italiano

Comprensione		Parlato		Scritto
Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale	
C1	C1	B2	B2	B2

^(*)Quadro comune europeo di riferimento per le lingue (ERL)

Alte capacità organizzative acquisite negli nella partecipazione delle attività didattiche e di ricerca. Durante gli anni ho seguito contemporaneamente il progetto europeo REMODEL e seguito lo svolgimento delle tesi degli studenti oltre a produrre contributi di ricerca pubblicati in diverse conferenze

Conoscenza applicata di linguaggi di programmazione (C++ e Python) per la robotica e l'intelligenza artificiale. sviluppo di applicazioni ROS (da attività di ricerca e tutoraggio). Conoscenza di software CAD (Solidworkx, NX, PTC CREO) per prototipazione di componenti e stampa 3D

Attività Didattiche

Attività di tutorato per il corso 92996 - AUTONOMOUS AND MOBILE ROBOTICS M anno accademico (2021 -)

Attività di tutorato per il corso 97969 - LABORATORIO DI CONTROLLI E ATTUATORI P-IM (2022 -)

Attività di tutorato didattico per supporto agli studenti del corso di mecatronica (2020)

Pubblicazioni

- [1] K. Galassi, A. Caporali and G. Palli, "Cable Detection and Manipulation for DLO-in-Hole Assembly Tasks," 2022 IEEE 5th International Conference on Industrial Cyber-Physical Systems (ICPS), 2022, pp. 01-06, doi: 10.1109/ICPS51978.2022.9817006.
 - [2] K. Galassi and G. Palli, "Robotic Wires Manipulation for Switchgear Cabling and Wiring Harness Manufacturing," 2021 4th IEEE International Conference on Industrial Cyber-Physical Systems (ICPS), 2021, pp. 531-536, doi: 10.1109/ICPS49255.2021.9468128.
- H
- [3] A. Caporali, K. Galassi and G. Palli, "3D DLO Shape Detection and Grasp Planning from Multiple 2D Views," 2021 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM), 2021, pp. 424-429, doi: 10.1109/AIM46487.2021.9517655.
 - [4] A. Caporali, K. Galassi, G. Laudante, G. Palli and S. Pirozzi, "Combining Vision and Tactile Data for Cable Grasping," 2021 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM), 2021, pp. 436-441, doi: 10.1109/AIM46487.2021.9517447.
 - [5] A. Caporali, K. Galassi, R. Zanella and G. Palli, "FASTDLO: Fast Deformable Linear Objects Instance Segmentation," in IEEE Robotics and Automation Letters, vol. 7, no. 4, pp. 9075-9082, Oct. 2022, doi: 10.1109/LRA.2022.3189791.
 - [6] P. M. Fresnillo et al., "Deformable Objects Grasping and Shape Detection with Tactile Fingers and Industrial Grippers," 2021 4th IEEE International Conference on Industrial Cyber-Physical Systems (ICPS), 2021, pp. 525-530, doi: 10.1109/ICPS49255.2021.9468151.

Forlì, 13 dicembre 2022

Place and date



Kevin Galassi