

## FORMATO EUROPEO PER IL CURRICULUM VITAE



### INFORMAZIONI PERSONALI

Il sottoscritto/a Nicola Elia, ai sensi degli art.46 e 47 DPR 445/2000, consapevole delle sanzioni penali previste dall'art.76 del DPR 445/2000 e successive modificazioni ed integrazioni per le ipotesi di falsità in atti e dichiarazioni mendaci, dichiara sotto la propria responsabilità

**Nome** **SEBASTIANO MENGOTZI**

**Indirizzo** [REDACTED]

**Telefono** [REDACTED]

**Fax** /

**E-mail** [REDACTED]

**Nazionalità** Italiana

**Data di nascita** 09/01/1997

### ESPERIENZA LAVORATIVA

- Date (da – a) 11/2023 – In Corso
- Nome e indirizzo del datore di lavoro Alma Mater Studiorum – Università di Bologna, via Zamboni, 33, 40126 Bologna (BO)
- Tipo di azienda o settore Università - Ricerca
- Tipo di impiego Dottorato di ricerca ETIT
- Principali mansioni e responsabilità Studio di algoritmi di RL applicati al controllo di sistemi robotici autonomi. Sviluppo di un sistema search and rescue basato su droni autonomi nell'ambito del progetto europeo DECICE. Supervisione tesi e progetti di studenti.
- Date (da – a) 05/2023 – 10/2023
- Nome e indirizzo del datore di lavoro Alma Mater Studiorum – Università di Bologna, via Zamboni, 33, 40126 Bologna (BO)
- Tipo di azienda o settore Università - Ricerca
- Tipo di impiego Research Fellow
- Principali mansioni e responsabilità Sviluppo di algoritmi RL e sim-to-real transfer per volo autonomo di droni. Sviluppo di un sistema search and rescue basato su droni autonomi nell'ambito del progetto europeo DECICE.

### ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Date (da – a) 09/2019 – 03/2023
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione Alma Mater Studiorum – Università di Bologna, via Zamboni, 33, 40126 Bologna (BO)
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio Percorso di studi erogato in lingua inglese. Optimization, Control Systems, Embedded Systems, Mechanics, Intelligent Systems, Robotics. Tesi di laurea sperimentale "Learning Agile Flight Using Massively Parallel Deep Reinforcement Learning".
- Qualifica conseguita Laurea Magistrale in "Automation Engineering" – 110/110 con Lode
- Livello nella classificazione nazionale (se pertinente) Livello 7 EQF

- Date (da – a) 09/2016 – 12/2019
- Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione Alma Mater Studiorum – Università di Bologna, via Zamboni, 33, 40126 Bologna (BO)
- Principali materie / abilità professionali oggetto dello studio Sistemi di controllo, Automazione Industriale, Robotica, Modellazione Fisica e Sistemi, Meccanica, Sistemi Embedded, Elettronica.
- Qualifica conseguita Laurea triennale in “Ingegneria dell’Automazione” 107/110
- Livello nella classificazione nazionale (se pertinente) Livello 6 EQF

## CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

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

MADRELINGUA

ALTRE LINGUA

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

## CAPACITÀ E COMPETENZE RELAZIONALI

*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.*

## CAPACITÀ E COMPETENZE ORGANIZZATIVE

*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.*

## CAPACITÀ E COMPETENZE TECNICHE

*Con computer, attrezzature specifiche, macchinari, ecc.*

## CAPACITÀ E COMPETENZE ARTISTICHE

*Musica, scrittura, disegno ecc.*

## ALTRE CAPACITÀ E COMPETENZE

*Competenze non precedentemente indicate.*

PATENTE O PATENTI

**Data e firma**

ITALIANA

## Inglese

ECCELLENTE

ECCELLENTE

ECCELLENTE

Capacità di lavoro in team internazionali e multiculturali.

Capacità di lavoro in ambito di progetti europei.

Organizzazione delle attività progettuali e di tesi di studenti.

Gestione del team universitario partecipante alla Leonardo Drone Challenge.

Gestione acquisti di equipaggiamenti di laboratorio e sistemi robotici.

Linguaggi di programmazione: C/C++, Python

Progettazione di schede elettroniche. Sviluppo di algoritmi RL su simulatori (Isaac Gym).

Simulazione e deployment di sistemi robotici e sviluppo di applicazioni di robotica (ROS/ROS2, Gazebo, Nvidia Jetson). Sistemi di controllo di volo (PX4, Pixhawk). Sviluppo di applicazioni containerizzate (Docker). Utilizzo di cluster HPC (ssh).

Suono il basso e la chitarra, quest'ultima imparata da autodidatta.

Sono appassionato di musica e sintetizzatori.

Pratico sport regolarmente, tra cui corsa, tennis e kite-surf.

Nel tempo libero mi piace fare trekking di più giorni e viaggiare.

-

Patente di guida di tipo B.

27/05/2024



Autorizzo il trattamento dei miei dati personali ai sensi del Decreto Legislativo 30 giugno 2003, n. 196 "Codice in materia di protezione dei dati personali".