



Filippo Brasina

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

1 NOV 2024 – ATTUALE Bologna, Italia

DOTTORATO DI RICERCA DIMSAI-Università di Bologna

Titolo: Strategie di comanipolazione robotica ottima in scenari industriali complessi

- Strategia di co-manipolazione dual-arm per oggetti semi-deformabili (soft-packed, es. multi-pack tissue) con end-effector passivi.
- Controllo in ammettenza cartesiana per la regolazione della forza interna.
- Setup e validazioni sperimentali su due UR10e.
- Partecipazione nel progetto regionale SiMOD (Sistemi Mobili Multi-robot per la Manipolazione di Oggetti Deformabili).

Sito Internet <https://phd.unibo.it/dimsai/en> | **Campo di studio** Ingegneria, attività manifatturiere e costruzioni |

Livello EQF Livello 8 EQF

8 OTT 2021 – 2 FEB 2024 Bologna, Italia

LAUREA MAGISTRALE IN INGEGNERIA MECCANICA Università di Bologna

Sito Internet <https://corsi.unibo.it/magistrale/IngegneriaMeccanica-Bologna> |

Campo di studio Ingegneria, attività manifatturiere e costruzioni | **Voto finale** 110L/110 | **Livello EQF** Livello 7 EQF |

Tesi Progettazione e validazione di traiettorie anti-sloshing per macchine riempitrici in ambiente asettico.

15 SET 2018 – 8 OTT 2021 Bologna, Italia

LAUREA TRIENNALE IN INGEGNERIA MECCANICA Università di Bologna

Sito Internet <https://corsi.unibo.it/laurea/IngegneriaMeccanica-Bologna> |

Campo di studio Ingegneria, attività manifatturiere e costruzioni | **Voto finale** 107/110 | **Livello EQF** Livello 6 EQF |

Tesi Sviluppo hardware e software di un banco prova per motore servo-step.

ESPERIENZA LAVORATIVA

CIRI MAM – BOLOGNA, ITALIA

ASSEGNISTA DI RICERCA – 1 APR 2024 – 31 OTT 2024

- Progettazione di end-effector (stampa 3D) e strategie di presa per pacchi deformabili; test dual-arm su due UR10e con valutazione di stabilità e riduzione delle deformazioni del pacco.
- Analisi e validazione di 2 scenari di prelievo da magazzino; definizione del piano di controllo avanzato (ROS, controllo in ammettenza/forza) per co-manipolazione sicura e robusta.
- Partecipazione nel progetto regionale SiMOD (Sistemi Mobili Multi-robot per la Manipolazione di Oggetti Deformabili).

IMA LIFE – CASTEL SAN PIETRO TERME, ITALIA

TIROCINIO CURRICOLARE – TESI MAGISTRALE – 1 LUG 2023 – 17 DIC 2023

- Progettazione profili anti-sloshing , modellazione equivalente fluido e validazione su banco prova; supporto con simulazione CFD.

 IRMALAB – BOLOGNA, ITALIA

TIROCINIO CURRICOLARE – TESI TRIENNALE – 1 MAR 2021 – 7 SET 2021

- Sviluppo hardware e software di un banco prova per motore servo-step.

COMPETENZE LINGUISTICHE

Lingua madre: ITALIANO

Altre lingue:

	COMPRENSIONE		ESPRESSIONE ORALE		SCRITTURA
	Ascolto	Lettura	Produzione orale	Interazione orale	
INGLESE	B2	B2	B2	B2	B2

Livelli: A1 e A2: Livello elementare B1 e B2: Livello intermedio C1 e C2: Livello avanzato

COMPETENZE

C++ | MATLAB | Buone conoscenze di software 3D (Solidworks e Creo) | Discrete conoscenze Python

PATENTE DI GUIDA

Patente di guida: B

Autorizzo il trattamento dei miei dati personali presenti nel CV ai sensi dell’art. 13 d. lgs. 30 giugno 2003 n. 196 - “Codice in materia di protezione dei dati personali” e dell’art. 13 GDPR 679/16 - “Regolamento europeo sulla protezione dei dati personali”.

23 set 2025



Filippo Brasina