

**FORMATO EUROPEO  
PER IL CURRICULUM  
VITAE**



**INFORMAZIONI PERSONALI**

Nome  
E-mail  
Nazionalità  
Data di nascita

**CACCIARI MATTEO**  
**cacciari.matteo@gmail.com**  
Italiana  
15/03/1984

**ESPERIENZA LAVORATIVA**

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

Marzo 2017  
FUTURA Soc. Cons. r. l.  
Corsi di specializzazione tecnica superiore IFTS (corso 2016-5711/RER) “Tecnico per la progettazione e programmazione di sistemi per l’automazione industriale.  
Contratto di lavoro occasionale  
Insegnante del modulo: Azionamenti elettrici e sistemi di controllo per l’automazione industriale  
Nozioni di elettromagnetismo, definizione di azionamento elettrico, classificazione, scelta della tipologia e dimensionamento dell’azionamento elettrico

Ottobre 2015 – Aprile 2016  
Alma Mater Studiorum Università di Bologna  
Via Zamboni, 33 - 40126 Bologna  
DEI – Dipartimento di Ingegneria dell’Energia Elettrica, e dell’Informazione  
Collaboratore a contratto per convenzione stipulata con ESAutomotion s.r.l. azienda che produce e sviluppa prodotti e servizi per l’automazione industriale (Via G. Di Vittorio 24/b, 41011 Campogalliano, Modena)  
Implementazione tramite Matlab/Simulink di un modello di pressa idraulica e relativo controllo  
Modellazione e controllo di attuatori idraulici utilizzati in presse piegatrici (press-brake), modellazione tramite equazioni di componenti idraulici (valvole proporzionali direzionali, valvole di sovrappressione, cilindri, valvole on-off), sviluppo algoritmo di controllo basato sulla teoria della singular perturbation, osservatore per stima di misure non note

Ott-Dic 2016; Ott-Dic 2015; Ott-Dic 2014; Marzo-Giu 2014; Marzo-Giu 2013;  
Alma Mater Studiorum Università di Bologna  
Via Zamboni, 33 - 40126 Bologna  
DEI – Dipartimento di Ingegneria dell’Energia Elettrica, e dell’Informazione  
Docente a contratto  
Docenza del modulo 3 del corso di Control System Technologies (30 ore, 3CFU)  
Linguaggi IEC61131-3 per programmazione PLC, esempi ed esercitazioni con i linguaggi detti in precedenza, sensori tipicamente usati nell’automazione industriale (temperatura, corrente, posizione, velocità, forza), dimensionamento della catena di acquisizione per l’acquisizione di sensori analogici in piattaforme digitali, azionamenti elettrici, scelta e dimensionamento degli azionamenti elettrici.

Ottobre 2013

- Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità
  - Sommario Argomenti

Alma Mater Studiorum Università di Bologna  
Via Zamboni, 33 - 40126 Bologna  
DEI – Dipartimento di Ingegneria dell'Energia Elettrica, e dell'Informazione  
Assunzione a tempo indeterminato come Tecnico Amministrativo Categoria D  
Tecnico del Laboratorio di Automazione e Robotica (LAR)  
Supporto a ricercatori e PhD, affiancamento a tesisti e studenti, gestione e manutenzione apparecchiature.

- Date (da – a)

Giugno 2012 – Dicembre 2012

- Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego

Alma Mater Studiorum Università di Bologna  
Via Zamboni, 33 - 40126 Bologna  
Università

Contratto di lavoro autonomo come membro esperto di Automazione nella sessione 1 e 2 dell'esame di stato di Ingegneria

- Principali mansioni e responsabilità

Produzione delle prove scritte, prove orali e valutazione

- Date (da – a)

Maggio 2012

- Nome e indirizzo del datore di lavoro
  - Tipo di azienda o settore
    - Tipo di impiego

DICAM – Dipartimento di ingegneria civile, chimica, ambientale e dei materiali  
Scuola di Ingegneria e Architettura di Bologna, Via Terracini, 28, 40131 – Bologna

Civile

contratto di prestazione d'opera di natura occasionale

- Principali mansioni e responsabilità

Sviluppo di software su piattaforma B&R Automation Studio per lo svolgimento di prove sperimentali di trazione con calibrazione del controllo di spostamento

## ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Date (da – a)

Gennaio 2010 – Aprile 2013

- Istituto di istruzione o formazione
  - Qualifica conseguita
    - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)

Alma Mater Studiorum Università di Bologna  
Dottore di Ricerca in Automatica e Ricerca Operativa  
Diploma accademico di formazione alla ricerca

- Date (da – a)

Maggio 2009 (Sessione 1)

- Istituto di istruzione o formazione
  - Qualifica conseguita

Alma Mater Studiorum Università di Bologna

Conseguimento dell'abilitazione all'esercizio della professione di Ingegnere, sezione Informazione.

- Date (da – a)

Settembre 2006 – Marzo 2009

- Istituto di istruzione o formazione
  - Qualifica conseguita
    - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)

Alma Mater Studiorum Università di Bologna  
Laurea Specialistica in Automazione  
110/110 L

- Date (da – a)

Settembre 2003 – Ottobre 2006

- Istituto di istruzione o formazione
  - Qualifica conseguita
    - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)

Alma Mater Studiorum Università di Bologna  
Laurea Triennale in Automazione  
110/110 L

- Date (da – a)

Settembre 1998 – Luglio 2003

- Istituto di istruzione o formazione
  - Qualifica conseguita
    - Livello nella classificazione nazionale (se pertinente)

LICEO SCIENTIFICO "N.Copernico" indirizzo Matematico Informatico, Bologna  
Diploma di maturità scientifica  
100/100

## CAPACITÀ E COMPETENZE PERSONALI

PRIMA LINGUA

ITALIANO

ALTRE LINGUE

INGLESE (B2)

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

BUONO

BUONO

BUONO

## ULTERIORI INFORMAZIONI

Pubblicazioni durante il dottorato:

- C. Bonivento, M. Sartini, A. Paoli and M. Cacciari, *Mathematical modeling for software-in-the-loop prototyping of automated manufacturing systems*, MME, 2010.
- Bartolini, M. Cacciari, A. Tilli, L. Benini and M. Gries, *A Virtual Platform Environment for Exploring Power, Thermal and Reliability Management Control Strategies in High-performance Multicores*, GLSVLSI, 2010.
- Bartolini, M. Cacciari, A. Tilli, L. Benini, *A Distributed and Self-Calibrating Model-Predictive Controller for Energy and Thermal management of High-Performance Multicores*, In Proceeding DATE 2011, May 2011.
- Claudio Bonivento, Matteo Cacciari, Andrea Paoli and Matteo Sartini, *Rapid prototyping of automated manufacturing systems by software-in-the-loop simulation*, CCDC 2011.
- Andrea Bartolini, Mohammad Sadegh Sadri, Francesco Beneventi, Matteo Cacciari, Andrea Tilli, and Luca Benini, *A System Level Approach to Multi-core Thermal Sensors Calibration*, PATMOS 2011.
- Andrea Bartolini, Mohammad Sadegh Sadri, Francesco Beneventi, Matteo Cacciari, Andrea Tilli, Luca Benini, *SCC Thermal Sensor Characterization and Calibration*, MARC3 Symposium 2011.
- Andrea Tilli, Emanuele Garone, Matteo Cacciari, Andrea Bartolini *Thermal Models Characterization for Reliable Temperature Capping and Performance Optimization in Multiprocessor Systems on Chip*, ACC, June 2012
- Andrea Bartolini, Matteo Cacciari, Andrea Tilli, and Luca Benini, *Thermal and Energy management of High-Performance Multicores: Distributed and Self-Calibrating Model-Predictive Controller*, *IEEE Transactions on Parallel and Distributed Systems*, 28 March 2012.
- Andrea Tilli, Andrea Bartolini, Matteo Cacciari and Luca Benini, *Don't burn your mobile! Safe Computational Re-Sprinting via Model Predictive Control*, accepted CODE ISSS 2012.

---

Aggiornato il: Giugno 2016

---

Ai sensi della legge 675/96 autorizzo il trattamento dei miei dati personali per le esigenze di selezione e comunicazione.

*Matteo Cacciari*