

INFORMAZIONI PERSONALI
Lorenzo Giannini
ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Dal 06/2023 a in corso **Dottorato Information and Communications Technologies (ICT) - Elettronica Applicata**

Università degli Studi di Roma “La Sapienza”

11/09/2023 **Esame di Stato Ingegneria Industriale**

Da 01/2021 a 03/2023 **Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica**

Università degli Studi di Roma “La Sapienza”

- In allegato certificato di laurea magistrale con esami e relative votazioni

Da 09/2016 a 10/2020 **Laurea Triennale in Ingegneria Aerospaziale**

Università degli Studi di Roma “La Sapienza”

- In allegato certificato di laurea triennale con esami e relative votazioni

COMPETENZE PERSONALI

Lingua madre Italiana

Altre lingue

	COMPRESIONE		PARLATO		PRODUZIONE SCRITTA
	Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale	
Inglese	B2	B2	B2	B2	B2

Livelli: A1/A2: Utente base - B1/B2: Utente intermedio - C1/C2: Utente avanzato
[Quadro Comune Europeo di Riferimento delle Lingue](#)

Competenze informatiche

- Buona conoscenza del software COMSOL Multiphysics in ambito meccanico/elettromeccanico;
- Conoscenza di base di programmazione in Python
- Buona conoscenza del software AutoCAD;
- Buona conoscenza di programmazione in MATLAB;
- Buona conoscenza dell'editor LaTeX;
- Buona conoscenza di Arduino IDE;
- Padronanza del Pacchetto Office (Word, Excel, PowerPoint, ecc);

Altre competenze

- Studio, progettazione e realizzazione di dispositivi elettromeccanici e MEMS;
- Familiarità e padronanza di macchinari, apparati e procedure in ambiente di *Clean Room* (camera pulita).

ULTERIORI INFORMAZIONI

Pubblicazioni scientifiche

- L. Giannini, et al., “*On the dependency of curved beam flexure geometry on electrostatic micro actuators*”, *Actuators*, 2023 (Submitted)

Progetti

- **“Progetto e sviluppo di un nano-manipolatore articolato a cedevolezza selettiva”**
Progettazione di un nano-manipolatore attuato da *comb-drive* rotatori e costituito da CSFH (*Conjugate Surface Flexure Hinges*), con l’obiettivo di realizzare movimenti complessi alla nanoscala. La fabbricazione del dispositivo è realizzata attraverso tecniche di *surface micromachining* usando *wafer SOI (Silicon On Insulator)* e la *Deep Reactive Ion Etching (DRIE)*.
Ambito: tesi di laurea magistrale.
- **“Sviluppo di un sistema elettromeccanico con sensori ad ultrasuoni in grado di evitare ostacoli”**
Progettazione di un sistema elettromeccanico mobile che, sfruttando un sensore ad ultrasuoni, è in grado di evitare ostacoli che si vi si trovano davanti.
Ambito: Corso di “Sistemi Elettronici per la Meccatronica”.
- **“Distributed LQR Consensus Control for Heterogeneous Multiagent Systems with code”**
Progettazione di un sistema di controllo LQR per sistemi eterogenei multipli attraverso il protocollo di consenso.
Ambito: corsi di “Control of multi-Robot Systems”.
- **“External joint torque-based estimation of contact information”**
Studio delle principali tecniche di controllo e stima della forza di contatto con un robot manipolatore.
Ambito: corso di “Physical Human-Robot Interaction”.

Certificazioni

- Certificato di completamento del corso "Imparare Python" di LinkedIn EARNING.

Dati personal

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."
Dati personal

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."

DATA

21/09/2023

