

Curriculum Vitae

INFORMAZIONI PERSONALI

LUCA MATTIOLI

ESPERIENZA PROFESSIONALE

Set 2018 - Mag 2022

Professore doposcuola

Organizzazione di attività di doposcuola individuali o di gruppo
Identificazione della modalità di studio più efficace per lo studente
Semplificazione e rielaborazione dei concetti complessi
Aiuto nello svolgimento dei compiti e nel ripasso delle materie di studio
Preparazione degli studenti per esami, test di ingresso e verifiche
Collaborazione con docenti e membri dello staff nella progettazione di piani completi e personalizzati al fine di ottimizzare l'esperienza educativa degli studenti
Creazione di materiali educativi per la formazione individuale e di gruppo
Collegio San Giuseppe Istituto De Merode , Via di S. Sebastianello, 3 - ROMA (RM) ITALIA
Attività o settore istruzione, formazione, ricerca e sviluppo

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

2020 - alla data attuale

Dottorato di Ricerca in Ingegneria Industriale e Gestionale

Livello QEQ 8

Sapienza Università di Roma
Dottorato di ricerca

2016 - 2020

INGEGNERIA MECCANICA

Livello QEQ 7

Sapienza Università di Roma - Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale
Laurea magistrale (2 anni)

2010 - 2016

INGEGNERIA MECCANICA

Livello QEQ 6

Sapienza Università di Roma - Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale
Laurea di primo livello (3 anni)

COMPETENZE PERSONALI

Lingue straniere

Francese

Inglese

COMPRENSIONE				PARLATO				SCRITTO	
Ascolto		Lettura		Interazione orale		Produzione orale			
A1	Base	-	-	A1	Base	A1	Base	-	-
C2	Avanzato	C1	Avanzato	C2	Avanzato	C2	Avanzato	C1	Avanzato

Livelli: A1/2 Livello base - B1/2 Livello intermedio - C1/2 Livello avanzato
Quadro comune europeo di riferimento per le lingue

Esperienza(e) linguistica(che)

Altra esperienza riconosciuta dal corso di studi

Overseas

Lingua: Inglese

Durata del periodo di studi (in mesi): 6

Paese di studio all'estero: Londra (REGNO UNITO)

Competenze professionali

Ampia esperienza nella progettazione e realizzazione di componenti meccanici. Esperienza derivante dalla progettazione e realizzazione di un esoscheletro di arto superiore per feedback aptico. Ottima padronanza dei processi di prototipazione attraverso manifattura additiva (stampa 3D SLA e FDM). Formazione professionale per l'analisi biomeccanica con l'utilizzo di sensori inerziali o sistema optoelettronico, maturata durante gli anni di dottorato.

Competenze digitali

AUTOVALUTAZIONE				
ELABORAZIONE DELLE INFORMAZIONI	COMUNICAZIONE	CREAZIONE DI CONTENUTI	SICUREZZA	RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

Utente avanzato	Utente avanzato	Utente avanzato	Utente autonomo	Utente avanzato
-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

Competenze digitali - Scheda per l'autovalutazione

Competenze informatiche di base:

OFFICE AUTOMATION

Elaborazione testi: (Altamente specializzato) | **Fogli elettronici:** (Avanzato) | **Suite da ufficio:** (Altamente specializzato) | **Web Browser:** (Altamente specializzato)

SOFTWARE APPLICATIVI

Software di simulazione (ANSYS, Simwise 4D) (Altamente specializzato) , xsens MVN motion tracking, MVN Analyze (Avanzato) | **Analisi numerica:** MATLAB (Avanzato) | **Utilizzo software CAD:** SolidWorks, SolidEdge, Fusion 360, Autodesk Inventor (Altamente specializzato)

PROGRAMMAZIONE

Linguaggi di Programmazione: LabVIEW (Intermedio) , UNITY (Intermedio)

GESTIONE SISTEMI E RETI

Sistemi Operativi: (Altamente specializzato)

GRAFICA E MULTIMEDIA

Editor grafici raster: Adobe Photoshop (Intermedio) | **Elaborazione / Montaggio Video:** Da Vinci Resolve (Intermedio)

Patente di guida B

PUBBLICAZIONI

Atti di convegni

"Inter-limb muscle synergy similarity as marker of post-stroke impairment in Box & Block Test" ; E Colamarino, F Pichiorri, V de Seta, M Lorusso, F Tamburella, L Mattioli, I Mileti, E Palermo, D Mattia, F Cincotti, J Toppi (2023)

"Kinematic evaluation of upper limb impairment in stroke survivors through box and block test and IMUs" ; Luca Mattioli; Ilaria Mileti; Donatella Mattia; Febo Cincotti; Ilaria Conforti; Valeria de Seta; Zaccaria Del Prete; Eduardo Palermo; Emma Colamarino; Floriana Pichiorri; Jlenia Toppi (2023)

"RANK - Robotic Ankle: Design and testing on irregular terrains" ; J. Taborri; I. Mileti; G. Mariani; L. Mattioli; L. Liguori; S. Salvatori; E. Palermo; F. Patanè; S. Rossi (2022)