

# Georgi Todorov Dimitrov

## ESPERIENZA LAVORATIVA

---

### **FatalInformatica S.r.l**

**Città:** Roma | **Paese:** Italia

[ 04/02/2023 - 07/08/2024 ]

### **Sviluppatore di software**

- **Progettazione e sviluppo** di scenari di hacking in stile Capture The Flag (CTF) all'interno del cyber range Hackme UP
- Gestione di server Linux, sviluppo backend e configurazione di ambienti virtualizzati tramite Proxmox.
- **Supporto didattico** nella preparazione di materiale per corsi universitari E-Campus (dispense, slide, esercitazioni) relativi a Ethical Hacking, SOC Specialist e Malware Analyst.
- **Docente** del corso Linux e Reti per il programma GOL (Garanzia di Occupabilità dei Lavoratori), con 300 ore di lezioni frontali tenute a 4 discenti (dicembre 2023 - marzo 2024, 4 ore al giorno, 5 giorni a settimana).
- **Aggiornamento dei corsi** e ricerca di nuove tecnologie, con particolare attenzione all'analisi di strumenti e framework di Threat Intelligence (MISP, MITRE ATT&CK, MITRE D3FEND, MITRE ENGAGEMENT) e di strumenti per il testing di sistemi cyberfisici, tra cui Flipper Zero.

## ISTRUZIONE E FORMAZIONE

---

[ Attuale ]

### **LAUREA MAGISTRALE INGEGNERIA INFORMATICA - ENGINEERING IN COMPUTER SCIENCE [LM - Ordin. 2020 - Corso erogato in Lingua Inglese] - LM-32**

#### **UNIVERSITA' DEGLI STUDI di ROMA "LA SAPIENZA"**

**Città:** Roma | **Paese:** Italia | **Campi di studio** Tecnologie dell'informazione e della comunicazione (TIC), Sviluppo e analisi di software e applicazioni, Progettazione e amministrazione di reti e banche dati | **Livello EQF:** 7

Esami di profitto e attività formale:

- ALGORITHM DESIGN 28/30
- SOFTWARE ENGINEERING 28/30
- ARTIFICIAL INTELLIGENCE AND MACHINE LEARNING 24/30
- INTERNET-OF-THINGS ALGORITHM AND SERVICES 29/30
- TOPICS IN PHYSICS 30/30
- NETWORK INFRASTRUCTURES 26/30
- CYBERSECURITY 26/30
- MOBILE APPLICATION AND CLOUD COMPUTING 28/30
- LABORATORY OF ADVANCE PROGRAMMING idoneo
- DIGITAL ENTREPRENEURSHIP 29/30
- DATA MANAGEMENT 28/30
- INFORMATION TECHNOLOGIES FOR SMART MANUFACTURING 30 e lode/30

[ 17/12/2025 ]

### **LAUREA INGEGNERIA INFORMATICA E AUTOMATICA [L-270 - Ordin. 2019] - L-8**

#### **UNIVERSITA' DEGLI STUDI di ROMA "LA SAPIENZA"**

**Città:** Roma | **Paese:** Italia | **Campi di studio** Tecnologie dell'informazione e della comunicazione (TIC), Sviluppo e analisi di software e applicazioni | **Voto finale:** con Lode | **Livello EQF:** 6 | **Tesi:** Implementazione di un controllore PID con AVR per il controllo di un sistema Multi-Motore

Esami di profitto e attività formale

- ANALISI MATEMATICA I 29/30
- GEOMETRIA 30 e lode/30
- FONDAMENTI DI INFORMATICA 30 e lode/30
- TECNICHE DI PROGRAMMAZIONE 30 e lode/30
- FISICA 27/30
- CALCOLO DELLE PROBABILITA' E STATISTICA 30/30
- TEORIA DEI SISTEMI 28/30
- ANALISI MATEMATICA II 25/30
- RICERCA OPERATIVA 30 e lode/30
- SISTEMI DI CALCOLO 30 e lode/30
- CONTROLLI AUTOMATICI 28/30
- PROGETTAZIONE DEL SOFTWARE 30/30
- FONDAMENTI DI INFORMATICA II 28/30
- MODELLISTICA E SIMULAZIONE 27/30
- BASI DI DATI 22/30
- TELECOMUNICAZIONI 28/30
- SISTEMI DI CALCOLO II 28/30
- ELETTRONICA 30/30
- ECONOMIA E ORGANIZZAZIONE AZIENDALE 25/30
- METODI QUANTITATIVI PER L'INFORMATICA 29/30
- SISTEMI OPERATIVI 30 e lode/30
- LABORATORIO DI INTELLIGENZA ARTIFICIALE E GRAFICA INTERATTIVA idoneo

### **Maturita' Scientifica - SCIENTIFICO**

#### **Liceo Scientifico "Lazzaro Spallanzani"**

**Città:** Tivoli | **Paese:** Italia | **Voto finale:** 96/100 | **Livello EQF:** 5

---

### **COMPETENZE LINGUISTICHE**

**Lingua madre:** bulgaro | italiano

**Altre lingue:**

**English**

**ASCOLTO:** B2 **LETTURA:** B2 **SCRITTURA:** B2

**PRODUZIONE ORALE:** B2 **INTERAZIONE ORALE:** B2

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

---

### **COMPETENZE**

#### **Capacità e competenze sociali**

Ottime doti di comunicazione e predisposizione al Team Work

#### **Capacità e competenze organizzative**

Ottime capacità di organizzazione e capacità di gestione di contatti con utenti finali

#### **Capacità e competenze tecniche**

Linux: Avanzato (configurazione, amministrazione, scripting Bash) | Windows: Ottimo (configurazione e gestione di sistemi) | MongoDB: Intermedio | Bash scripting: Avanzato | Python: Avanzato | C/C++: Avanzato | Java: Intermedio | PHP (backend web):

Sufficiente | MCU ATmega2560, ESP32: Ottimo | MySQL, PostgreSQL: Ottimo | Firmware in C/C++: Ottimo | FreeRTOS e sistemi real-time: Avanzato | IoT e protocolli MQTT (Mosquitto): Ottimo | Docker e Docker Compose: Avanzato | Vagrant: Ottimo | Git: Ottimo | Proxmox, VirtualBox: Ottimo | Microservizi e orchestrazione: Ottimo | Progettazione e emulazione di rete tramite Kathara: Avanzato | Firewall (iptables e opnsense): Intermedio | Programmazione MCU e gestione protocolli IoT (SPI, I<sup>2</sup>C): Ottimo | Sicurezza (Firewall, IPsec, SSL/TLS): Ottimo

## PATENTE DI GUIDA

---

**Automobile:** B

## PROGETTI

---

### TNT Village Search Engine

Scrivi qui la dli TNT Village Search Engine è un software progettato per cercare release nel database rilasciato pubblicamente dal sito TNT Village. Il programma offre un'interfaccia testuale intuitiva, dotata di istruzioni dettagliate per l'uso.

**Link:** <https://github.com/GeoDimi99/TNT-Village-Search-Engine.git>

### Macchina di Turing in logica del primo ordine e indecidibilità dell'implicazione logica

Progetto svolto nell'ambito del corso Metodi Quantitativi per l'Informatica, sezione Logica per l'Informatica.

L'attività ha previsto la formalizzazione del modello di macchina di Turing mediante il formalismo della logica del primo ordine (FOL), seguita dalla riduzione del problema dell'arresto (Halting Problem) al problema dell'implicazione logica in FOL, con l'obiettivo di dimostrarne l'indecidibilità.

### Model-Selection-for-Speech-Robot-Control

Il progetto Model-Selection-for-Speech-Robot-Control è un programma ROS (Robot Operating System) che utilizza le Google API Speech-to-Text per implementare un riconoscitore vocale per il controllo di un TurtleBot simulato con turtlesim. Il sistema permette di controllare il robot tramite comandi vocali, con diverse metodologie di gestione degli errori.

**Link:** <https://github.com/GeoDimi99/Model-Selection-for-Speech-Robot-Control.git>

### Multi-Motor Control

Progetto di tesi della triennale in Ingegneria Informatica e Automatica. Il progetto si concentra sul controllo di più motori in corrente continua (DC) mediante controllori PID implementati su microcontrollori AVR. La comunicazione tra i controllori è gestita tramite il protocollo I<sup>2</sup>C

**Link:** <https://github.com/GeoDimi99/Multi-Motor-Control.git>

### RL-Agent-for-Blackjack

Il progetto implementa un agente di Reinforcement Learning (RL) per giocare a Blackjack, utilizzando una Deep Q-Network (DQN).

**Link:** <https://github.com/GeoDimi99/RL-Agent-for-Blackjack.git>