

Marco Kannevorff

Curriculum Vitae ai fini della pubblicazione

Istruzione

Ott 18–Mag 21 **Laurea magistrale in Ingegneria Meccanica**, Università di Roma "La Sapienza", *Votazione 110/110 e lode.*

Descrizione Laurea con indirizzo in Meccanica generale, in cui sono stati svolti i seguenti esami rilevanti: Control systems, Mechanics of robot manipulators, Costruzione di macchine e progettazione FEM, Mechanical Vibrations, Gestione degli impianti industriali.

Ott 14–Mar 18 **Laurea triennale in Ingegneria Meccanica**, Università di Roma "La Sapienza", *Votazione 105/110.*

Set 09–Lug 14 **Diploma di Liceo Scientifico Tecnologico**, IIS Antonio Pacinotti, Roma.

Tesi Magistrale

Titolo *Stable trajectory control for wheeled inverted pendulum vehicles*

Relatore Prof. Leonardo Lanari

Descrizione Tesi sperimentale per il controllo di sistemi mecatronici su ruote instabili quali Segway, Handle, Ballbot. E' stata utilizzata la tecnica di controllo sperimentale IS-MPC, che combina la tecnica di controllo MPC (Model Predictive Control) con un vincolo di stabilità, e testata sul modello dinamico virtuale del robot Alter-Ego di Pisa in ambiente V-REP e DART con implementazione in C++.

Esperienze

Feb 20–Lug 20 **Programma Erasmus**, KU Leuven University, Leuven, Belgio.

Esami rilevanti svolti: Electrical and mechatronic drives control, Advanced nonlinear control, Artificial Neural Networks and Deep Learning.

Skills

Software **Linguaggi di programmazione:** C++ | **Simulazione dinamica:** V-REP, DART | **Calcolo e simulazione:** MATLAB & Simulink, Wolfram Mathematica | **FEM:** Ansys Mechanical APDL | **CAD:** Solid Edge | **Altro:** L^AT_EX, Pacchetto Office

Lingue **Italiano:** Madrelingua | **Inglese:** Livello B2

Soft Skills Ottime capacità di problem solving, apprendimento indipendente, lavoro in team.

Il sottoscritto Marco Kannevorff, ai sensi e per gli effetti delle disposizioni contenute negli artt. 46/47 del D.P.R. 28/11/2000 n° 445 e consapevole delle conseguenze derivanti da dichiarazioni mendaci ai sensi dell'art. 76 del predetto D.P.R. 445/00, sotto la propria responsabilità

DICHIARA

di essere in possesso dei titoli e delle comunicazioni degli incarichi (in originale) elencati nel presente curriculum formativo-professionale