

# Radyul Yanislav

## LAUREANDO MAGISTRALE IN INGEGNERIA MECCANICA

### IT SKILLS

- Matlab & Simulink
- Microsoft Excel
- Microsoft Word & LaTeX
- Python
- Arduino IDE
- Microsoft Power Bi (base)
- Microsoft PowerPoint
- Adobe Lightroom
- Adobe Photoshop

### CONOSCENZE LINGUISTICHE

- Italiano (Madrelingua)
- Russo (Madrelingua)
- Inglese (C1)
- Francese (A2)

### COMPETENZE PERSONALI

- Comunicazione efficace
- Flessibilità interdisciplinare
- Capacità di pianificazione

### INTERESSI

- Fotografia
- Disegno
- Psicologia
- Tecnologia

## PROFILO

---

Mi chiamo Yanislav e sono un laureando magistrale in Ingegneria Meccanica, indirizzo **Meccatronica**. Mi considero un ragazzo molto curioso e creativo, che dà importanza non solo al **risultato** ma anche al **processo**. Sono motivato a trovare un lavoro che mi appassioni e che abbia un impatto positivo sulla società.

## FORMAZIONE

---



### Mobilità Erasmus

Université Libre de Bruxelles, 02/2022-08/2022  
Periodo di mobilità di 6 mesi



### Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica

Sapienza Università di Roma, 2020 – In progress  
Indirizzo Meccatronica



### Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica

Sapienza Università di Roma, 2016 - 2020  
Voto Finale 101/110



### Diploma di scuola superiore

Liceo Scientifico Francesco D'Assisi, 2011 – 2016  
Voto Finale 89/100

## TESI E PUBBLICAZIONI

---

### Articolo: "The use of Artificial Intelligence in Orthopaedics: applications and limitations of Machine Learning in diagnosis and prediction"

Articolo in fase di revisione che espone le ultime applicazioni dell'IA nel campo dell'ortopedia sottolineandone le potenzialità e le limitazioni

### Tesi Triennale: "Meccanica Applicata alla Canocchia Pavone"

Studio della biomeccanica e simulazione (con Matlab) del meccanismo alla base degli arti raptatori della Canocchia Pavone.

## PROGETTI UNIVERSITARI

---

### • Business case – (In gruppo)

Analisi dei dati alla ricerca dei problemi dell'azienda belga Lineas con l'ausilio di **Excel** e **Power Bi** e proposta di soluzioni e contromisure.

### • Gioco di pallacanestro con l'ausilio di Arduino – (Individuale)

Programmazione in ambiente **Arduino** del microcontrollore Arduino Rev3 per interfacciarlo correttamente con vari componenti hardware.

### • Analisi Modale e controllo di sistema di piastre – (In gruppo)

Studio della risposta del sistema a vari carichi con **Matlab**. Per implementare la tecnica LQR si è usato **Simulink**.

### • Programmazione del robot ABB IRB 2400 – (in gruppo)

Analisi della geometria del manipolatore e programmazione in **Matlab** per studio di cinematica e dinamica.

Le relazioni riguardanti tutti i progetti sono state redatte con l'ausilio di **Word** e/o **Latex**