

CONTATTI

- +39-389 056 1834
- federicorosi072@gmail.com
- www.federicorosi.xyz
- Ariccia (RM)
- 26 Novembre 2001

SU DI ME

Laureando in Ingegneria dell'Automazione, ho una grande passione per il settore aerospaziale e i sistemi di controllo, ma anche per l'informatica più in generale. Ho sviluppato solide competenze accademiche nella modellazione e simulazione tramite MATLAB/Simulink e possiedo una buona conoscenza della programmazione in C e dell'ambiente Linux. Cerco ambiente dove imparare da professionisti esperti e dove contribuire a progetti innovativi in un contesto di squadra.

LINGUE

- Italiano Madrelingua
- Inglese Avanzato
- Spagnolo Elementare

Federico Rosi

ESPERIENZA PRATICA E PROGETTI DI SVILUPPO

Progetti laurea triennale

CONTROLLO PENDOLO INVERSO

STRATEGIE PER PROGRAMMAZIONE PLC

IMPLEMENTAZIONE TCP SU BASE UDP

Progetti laurea magistrale

RICONOSCIMENTO FIGURE REAL-TIME

ANALISI DELLE VIBRAZIONI DI UN VEICOLO

IMPLEMENTAZIONE DI UN BOLOMETRO PER REATTORI A FUSIONE NUCLEARE

SVILUPPO IN ROS2 DI UN DRONE A GUIDA AUTONOMA

ALGORITMI DI OTTIMIZZAZIONE

SVILUPPO DI AGENTI IA PER IL GIOCO FORZA4

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

2024 – In Corso

Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Automazione

Università degli Studi di Roma "Tor Vergata"

2020 – 2024

Laurea Triennale in Ingegneria Informatica | Robotica ed Automazione | 107/110

Università degli Studi di Roma "Tor Vergata"

2015 – 2020

Diploma di Liceo Scientifico

Liceo Scientifico Scienze Applicate – Genzano di Roma

CAPACITÀ RELAZIONALI E ORGANIZZATIVE

- Attitudine al problem solving e al pensiero analitico.
- Predisposizione al lavoro di squadra e al confronto costruttivo.
- Desiderio di apprendere continuamente e di confrontarmi con professionisti esperti.
- Buone capacità di gestione del tempo e organizzazione del lavoro per obiettivi.
- Approccio metodico e preciso nello sviluppo dei progetti.

CAPACITÀ E COMPETENZE TECNICHE

Software e Ambienti: MATLAB, Simulink, Mathematica, Git, ROS2

Linguaggi di Programmazione: C/C++, Python, SQLite

Sistemi Operativi: Unix, Windows

Ambiti di Competenza: Sistemi di controllo, Modellazione di sistemi dinamici, Robotica, Teoria dei segnali, Teoria dei sistemi, Ottimizzazione nei sistemi di controllo, Architetture di controllo, Sistemi non lineari.