]]

Pierluigi Antonini

DICHIARAZIONE SOSTITUTIVA DI CERTIFICAZIONE (art. 46 e 47 D.P.R. 445/2000)
Il sottoscritto **Pierluigi Antonini**, consapevole che le dichiarazioni false comportano l'applicazione delle sanzioni penali previste dall'art. 76 del D.P.R. 445/2000, dichiara che le informazioni riportate nel seguente curriculum vitae corrispondono a verità.

Presentazione

Il presente curriculum riporta esperienze professionali e didattiche. In particolare si evidenzia il desiderio di lavorare in campi dove sia possibile affrontare nuove sfide ed essere in contatto con realtà in cui la ricerca scientifica e tecnologica sia un elemento importante nello sviluppo del prodotto o del servizio.

Si pone in evidenza inoltre anche l'insegnamento di materie tecniche e scientifiche a vari livelli, in particolar modo su argomenti inerenti la **domotica**, la **robotica** e i **sistemi embedded** orientati all'IOT.

Nel campo ***automotive*** si possono citare varie esperienze, oltre che nello sviluppo di sistemi elettrici ed elettronici, anche in ambito della dinamica del veicolo, della **progettazione e dimensionamento delle sospensioni**, della misura e dell'analisi dei **dati di telemetria**, nonché nelle procedure di **messa a punto di veicoli da competizione**.

Nell'ambito dello sviluppo di sistemi, si pone l'attenzione sulle competenze nel campo della programmazione di vari sistemi, sia computerizzati che embedded.

Esperienze professionali

da Gen 2012 — Picchio S.p.a. — Ancarano (TE)

Progettista sistemi veicolistici e sistemi sospensivi di veicoli da competizione e stradali (part time)

- Progettazione sospensioni veicolo GT basato su Alfa Romeo 4C
- Progettazione e realizzazione impianto Electronic Power Distribution Module per veicolo GT basato su Alfa Romeo 4C
- Responsabile sviluppo vettura GT basata su Alfa Romeo 4C
- Sviluppo impianto Electronic Power Distribution Module per Veicolo da competizione per Gara internazionale Pikes Peak
- Sviluppo sospensioni per veicolo quadriciclo leggero
- Sviluppo sospensioni per veicolo categoria M1
- Sviluppo sistema di trazione elettrica per berlina
- Installazione impianto motore motociclistico su telaio veicolo
- Coordinatore tecnico progetto di ricerca per Bike Sharing
- Coordinatore tecnico progetto di ricerca per Sistema di interscambio batterie per veicolo elettrico

---

Da maggio 2016 — Team Ombra S.r.l. — Chignolo d'Isola (BG)

Telemetrista per gare Campionato Italiano Gran Turismo e Blancpain Endurance Series

- Analisi dei dati per vettura Lamborghini Huracan Super GT3
- Ausilio ai piloti per analisi stile di guida

da Dic 2004 ETA S.r.l. Ancarano (TE)

Ricercatore Specializzato in Misure e Sistemi Elettronici di monitoraggio e controllo per il Laboratorio di Ricerca Eta S.r.l., accreditato al MIUR (n°8352 , 8 luglio 2005)

- Per EOS s.p.a, supervisione allo sviluppo del progetto Amber
- Responsabile di Progetti di Ricerca e coordinatore tecnico per Sviluppo di un Motore Elettrico di nuova concezione
- Responsabile di strumenti di acquisizione e controllo del laboratorio di sperimentazione
- Responsabile di misure microclimatiche e ambientali
- Responsabile dell'area di sviluppo di controlli automatici
- Responsabile dei sistemi informatici interni e dello sviluppo di impianti di building automation (domotica)
- Responsabile del settore di simulazione della dinamica del veicolo e test

---

Sett 2015 – Nov 2015 Imperiale Racing S.r.l. S.Agata Bolognese

Telemetrista presso Team Imperiale Racing per campionato Italiano GranTurismo e Supertrofeo Europa

- Vetture Lamborghini Gallardo (Magneti Marelli)
- Vetture Lamborghini Hurachan Supertrofeo (Motec)
- Analisi dei dati e delle prestazioni delle vetture.
- Ausilio ai piloti per analisi dello stile di guida

Apr 2015 Next Solution S.r.l. Lecco

Collaborazione per rilievo misure su pista per Audi MotorSport Team Joest

- Rilievo di velocità sul tracciato
- Assistenza tecnica al software di strategia

Ago 2014 Unicam – SAD Ascoli Piceno

Organizzazione del Centro Laboratori Interattivi Condivisi SADLab

- Responsabile scientifico del settore domotica, robotica, sistema embedded
- Responsabile per la redazione della lista dei componenti del laboratorio e della messa in servizio dei singoli componenti

---

Gen 2014 Unicam – SAD Ascoli Piceno

Contributo a Progetto di Ateneo su "Smart housing and mobility for the third age"

- Attività nell'ambito della progettazione domotica di Smart House
- Attività di coordinamento per la trazione elettrica di veicolo adibito alla "smart mobility"

Ago 2013 – dic 2013 Piceno Promozione S.r.l. Ascoli Piceno

Contributo alla realizzazione del progetto di "Internalizzazione di Imprese del Piceno nell'ambito della domotica"

- Redazione dell'analisi di mercato domotico in Romania
- Collaborazione alla realizzazione di "Incontri seminariali di Internalizzazione di Impresa"
- Contributo al convegno internazionale di "Abitare Italiano"
- Contributo alla pubblicazione degli atti de convegno

Ott 2007 - Dic 2009 Hph S.r.l. Sede di Spoleto (PG)

Ha volto attività di collaborazione per i seguenti progetti di ricerca, nonché responsabile dello sviluppo e pianificazione sistemi software R&D e esperto di automazione industriale.

- Sviluppo software di simulazione di veicoli da competizione
- Collaboratore per il progetto di sviluppo di centraline motore

---

Gen. – Giu. 2006 D.i.i.g.a. Università Politecnica delle Marche, AN

Realizzazione e gestione del software per l'inserimento on-line di articoli e proposte di sessioni , con ampliamenti nella gestione amministrativa dei documenti e dei processi di revisione per il "14th Mediterranean conference on Marine Systems" MED06

- Modifiche all'interfaccia utente
- Amministrazione del processo di invio e di revisione
- Amministrazione del database dati e articoli

Novembre 2005 Polo della Robotica Genova

Realizzazione e gestione del software per l'inserimento On-Line di articoli ed abstract per il "International Workshop on Underwater Robotics for Sustainable Management of Marine Ecosystems and Environmental Monitoring" IWUR05

- Implementazione interfaccia di immissione
- Amministrazione del sistema
- Amministrazione del database

2004 D.I.I.G.A.

Realizzazione dell'interfaccia di immissione articoli per l' IFAC Congress 2004 in Controls in Autonomous Marine Systems CAMS04

- Adattamento di software di gestione immissione e revisione articoli in PHP e MySQL su piattaforma Linux-Apache
- Gestione e supporto alla gestione della piattaforma

2004 ETA S.r.l.

Collaborazione per la realizzazione di software per controllo di impianto di una Vasca Idrodinamica

- Realizzazione dell'interfaccia hardware per la connessione di una scheda di acquisizione dati al PLC dell'impianto di comando
- Realizzazione del software per il comando ed il controllo dell'impianto

2004 D.I.I.G.A.

Realizzazione dell'interfaccia di immissione articoli per l' IFAC Congress 2004 in Controls in Autonomous Marine Systems CAMS04

- Adattamento di software di gestione immissione e revisione articoli in PHP e MySQL su piattaforma Linux-Apache

Gestione e supporto alla gestione della piattaforma

2003-2004 Picchio S.p.A.

Collaborazione al progetto di nuova vettura da competizione

- Sviluppo e realizzazione impianto elettrico in considerazione dei nuovi dispositivi adottati (protetti da segreto industriale)
- Programmazione e progettazione impianto di acquisizione per veicolo da competizione

2003 ETA S.r.l.

Collaborazione al Progetto di Ricerca in Sospensioni a Basso Ingombro

- Messa a punto di impianto di acquisizione dati
- Realizzazione di sessioni di misura delle prestazioni del prototipo
- Elaborazione dei dati ed identificazione dei modelli lineari descrittivi

2003 ETA S.r.l.

Realizzazione dell'impianto di misura di un banco prova per pompe idrauliche di veicoli

- Progettazione e realizzazione dell'impianto di acquisizione e dell'interfaccia elettronica di condizionamento e connessione
- Realizzazione del software in Labview 6 per controllo ed esecuzione della prova

Esecuzione di prove per l'identificazione delle caratteristiche di una pompa idraulica dell'impianto di raffreddamento di un motore BMW 3000 Gruppo N

2002 Picchio S.p.A.

Realizzazione software di simulazione

- Realizzazione di software di simulazione del veicolo in Simulink e Matlab (R11)

Realizzazione di software di interfacciamento in C++ (OOP) con Programma di Modellazione Multibody Pro/Mechanica Motion.

2001-2002 Bic Omega S.r.l.

Progettazione del sistema di Formazione a Distanza

- Ricerca sui metodi di Formazione a Distanza
- Ideazione della prima versione della piattaforma di Formazione a Distanza Web Based usata dall'azienda

2001 Studio Termotecnico DPF Ancarano (TE)

Realizzazione di software di interfacciamento per un acquisitore multicanale esterno

- Studio dell'interfaccia di comunicazione GPIB 488 e del protocollo di comunicazione dello strumento; realizzazione dell'interfaccia di programmazione e di acquisizione

Attività di ricerca

Da Ott 2015 a luglio 2016 E.O.S. S.p.a. Roma

Integratore di sistemi per il progetto europeo Amber con l'obiettivo di realizzare un veicolo elettrico innovativo

- Sviluppo degli elementi di integrazione dei sistemi elettronici di gestione veicolo
- Sviluppo e coordinamento delle attività di realizzazione del pacco batteria
- Sviluppo del sistema di comunicazione
- Sviluppo dei codici di gestione delle funzioni del veicolo
- Coordinamento delle attività di implementazione dei componenti elettronici sul veicolo

---

Gen 2013 Picchio S.p.a. Ancarano (TE)

Supervisore sistemi di controllo e comunicazione di veicolo elettrico per Progetto di Ricerca "Rotolion"

- Obiettivo: Sviluppo di un sistema di scambio rapido di batterie per veicoli elettrici

Attività Svolte: analisi dei requisiti del sistema di controllo per sgancio batterie; studio del sistema di comunicazione tra veicolo e unità di controllo veicolo.

Feb 2010 – Mar 2012 Roxor S.r.l. Ancarano (TE)

Responsabile Tecnico Progetto di Ricerca "Inseguitore Solare"

- Obiettivo: sviluppo di un sistema di controllo per un inseguitore solare sensorless e adattivo per l'ottimizzazione dell'efficienza
- Attività svolte: Gestione e coordinamento attività di progetto. Sviluppo di software di controllo. Programmazione del microcontrollore. Simulazione e verifica.

Feb 2010 – Giu 2012 Picchio S.p.a Ancarano(TE)

Responsabile Tecnico Progetto di ricerca "J-Damper"

- Obiettivo: sviluppo di un dispositivo di assorbimento delle vibrazioni basato sul concetto di smorzatore inerziale
- Attività svolte: Gestione e coordinamento delle attività di progetto. Sviluppo del modello matematico del dispositivo. Sviluppo del modello multibody ed integrazione sul modello dinamico del veicolo. Test del prototipo e analisi dei risultati

---

Giu 2010 – Dic 2012 Picchio S.p.a Ancarano (TE)

Responsabile Tecnico Progetto di ricerca "Sospensione Innovativa"

- Obiettivo: sviluppo di uno schema di interconnessione idraulica che consentisse la separazione dei moti dello chassis
- Attività svolte: Gestione e coordinamento delle attività di progetto. Sviluppo del modello matematico della sospensione interconnessa. Sviluppo del modello multibody ed integrazione con veicolo. Test del prototipo e analisi dei risultati

---

Lug 2011 Eta S.r.l. Ancarano (TE)

Studio di elementi di controllo veicolo per Progetto HiZev (Industria 2015)

- Studio del controllo di stabilità del veicolo
- Studio del controllo di frenata del veicolo
- Studio dell'implementazione del freno di stazionamento elettrico
- Sviluppo del supervisore della propulsione ibrida e del powertrain
- Sviluppo del pacco batteria per sistema ibrido
- Progettazione e realizzazione impianti elettrico di potenza e di acquisizione dati

Lug 2008 HPH S.r.l. Sede Spoleto

Collaboratore Progetto di Ricerca "Neuro-Fuzzy Evaluation system for a race car"

- Obiettivo: sviluppo di un motore inferenziale auto adattativo per la valutazione delle prestazioni di un veicolo da competizione
- Attività svolte: studio e sviluppo del simulatore del veicolo; studio e sviluppo del motore inferenziale; analisi dei risultati dei test in pista; sviluppo modello multibody; analisi dei risultati delle simulazioni

Esperienze Didattiche

Mar 2015 – Giu 2015 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Design (LM 12) della Scuola di Architettura e Design

- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse Engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering
- Attività di laboratorio con macchina di scansione a luce strutturata Artech
- Attività di laboratorio di Domotica
- Attività di laboratorio di Prototipazione Rapida
- Attività di coordinamento per la realizzazione di progetti didattici

Apr 2014 Liceo Scientifico "M. Curie" Sede Giulianova (TE)

Seminario su "La Robotica" per il ciclo di incontri "Luci sulla Scienza IV Edizione", presso il liceo scientifico M.Curie, Giulianova (TE)

- Presentazione dei principi di robotica
- Descrizione dei risultati attuali
- Introduzione ai sistemi embedded open source attualmente disponibili

Mar 2014 – giu. 2014 Bicomega S.r.l. sede di Fermo (AP)

Docente per il corso FSE "Tecnico Esperto nella progettazione di energie rinnovabili" organizzato dalla Regione Marche

- Unità didattica "Sensori e dispositivi per acquisizione dati ambientali"
- Unità didattica "Impianti domotici"

Febb.2014 – Mar. 2014 Università di Camerino Sede Castel di Lama (AP)

Docente per il Master di II livello "Ecosostenibilità ed Efficienza Energetica per l'Architettura" presso l'Università di Camerino

- Unità didattica "Principi di Domotica"
- Unità didattica "Progettazione Domotica"

Febb.2013 – Mar. 2013 Università di Camerino Sede Castel di Lama (AP)

Docente per il Master di II livello "Ecosostenibilità ed Efficienza Energetica per l'Architettura" presso l'Università di Camerino

- Unità didattica "Acquisizione, monitoraggio e lettura dati climatici"
- Unità didattica "Principi di Domotica"
- Unità didattica "Progettazione Domotica"

Ott. 2013 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Design (LM 12) della Scuola di Architettura e Design

- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse Engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering

---

Mar. 2013 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso di "Laboratorio di Architettura degli Elaboratori" tenuto con il Prof. De Angelis per la Laurea in Informatica Industriale (L31) della scuola di Scienze e Tecnologie

- Argomenti trattati: Reti logiche, analisi e progettazione di circuiti digitali combinatori e sequenziali; microcontrollori, architettura ed esercitazioni pratiche con Arduino; PLC, architettura ed esempi di programmazione

---

Febb.2013 – Mar. 2013 Bic Omega Srl Sede Perugia

Docente nel corso FSE 2007-2013 "Progettazione di impianti per il risparmio energetico" sede di Perugia.

- Docente dei moduli di "Impianti Domotici", "Acquisizione dati ambientali", "Sensori e dispositivi per acquisizione dati"

Ott. 2012 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per i corsi di "Robotica Industriale" e "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Design (LM 12) della Scuola di Architettura e Design

- Argomenti trattati: sistemi di automazione flessibile, la robotica nell'automazione industriale, Struttura e funzionamento di un robot, sistemi robotici autonomi, sistemi robotici in automazione domestica, sistemi robotici e Building Automation
- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse Engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering

---

Mar. 2012 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Seminario su "Strumenti per analisi e progetto di sistemi di controllo" durante il corso di "Fondamenti e Controlli Automatici" tenuto dalla Prof.ssa M.L. Corradini per la Laurea in Informatica Industriale (L 31) della Scuola di Scienze e Tecnologie

- Argomenti trattati: tecniche per la descrizione numerica dei sistemi dinamici, modellazione mediante schemi a blocchi, modellazione mediante funzioni non lineari, modellazione mediante programmazione a oggetti, strumenti di analisi, applicazioni di tecniche per tentativi

---

Ott. 2011 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per i corsi di "Robotica Industriale" e "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Design (LM 12) della Scuola di Architettura e Design

- Argomenti trattati: sistemi di automazione flessibile, la robotica nell'automazione industriale, Struttura e funzionamento di un robot, sistemi robotici autonomi, sistemi robotici in automazione domestica, sistemi robotici e Building Automation
- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse Engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering

---

Mar. 2011 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Supplente al corso di "Controlli Automatici" per la Laurea in Informatica Industriale (L 31) della Scuola di Scienze e Tecnologie

- Argomenti trattati: descrizione di modelli di sistemi fisici, strumenti per la simulazione, strumenti per l'analisi dei sistemi, strumenti per la progettazione dei sistemi di controllo.

Ott. 2010 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per i corsi di "Robotica Industriale" e "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Design (LM 12) della Scuola di Architettura e Design

- Argomenti trattati: sistemi di automazione flessibile, la robotica nell'automazione industriale, Struttura e funzionamento di un robot, sistemi robotici autonomi, sistemi robotici in automazione domestica, sistemi robotici e Building Automation
- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse Engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering

---

Sett 2010 Università di Camerino Ancarano (TE)

Docente per il Master di II livello "Ecosostenibilità ed Efficienza Energetica" presso l'Università di Camerino

- Docente dei modulo di " Principi di Domotica"
- Docente del modulo di "Laboratorio di Acquisizione Dati Ambientali"

Lug. 2010 Bicomega S.r.l. Civitanova Marche (TE)

Docente per il corso di Formazione Professionale FSE "Energy Manager (Tecnico fonti energetiche, sicurezza e igiene ambientale)"

- Docente per il modulo "Domotica"
- Docente per il modulo "Sensori"

Ott. 2009 – Feb 2010 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Disegno Industriale (Product Design) (classe 103/S) del consorzio InterUniversitario con Università di Roma La Sapienza

- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse Engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering

---

Ott 2009 – Nov 2009 Università di Camerino Ancarano (TE)

Docente per il Master di II livello "Ecosostenibilità ed Efficienza Energetica" presso l'Università di Camerino

- Docente per il modulo di "Laboratorio di Acquisizione Dati Ambientali"

Sett 2009 – gen 2010 BicOmega S.r.l. Ascoli Piceno (TE)

Docente per il corso di Formazione Professionale FSE "Tecnico superiore per la mobilità sostenibile"

- Docente per il modulo di "Layout veicoli per eco-mobilità"
- Docente per il modulo di "Sospensione e dinamica del veicolo"

Ott. 2008 – Feb 2009 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Disegno Industriale (Product Design) (classe 103/S) del consorzio InterUniversitario con Università di Roma La Sapienza

- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering

Ott 2008 – Feb 2009 Università di Camerino Ancarano (TE)

Docente per il Master di II livello di "Racing Car Engineer terza Edizione" presso l'Università di Camerino

- Docente per il modulo di "Modelli di Dinamica del Veicolo"

Ott 2008 – Feb 2009 Università di Camerino Ancarano (TE)

Docente per il Master di II livello di "Tecnologie Avanzate di Progettazione Industriale" presso l'Università di Camerino

- Docente per il modulo di "Sviluppo di progetto Meccanico (Project Work)"
- Docente per il modulo di "Introduzione a Pro/Toolkit"

Dic 2007 – Lug 2008 BicOmega S.r.l. Ancarano (TE)

Docente per il corso di Formazione Professionale FSE "Tecnico della Ricerca e della Progettazione Industriale"

- Docente per il modulo di strumenti per "Tecnologie e Strumenti per le misure scientifiche": il modulo presentava ed analizzava funzionamento ed applicazione di alcuni strumenti di misura applicati nel campo della produzione industriale
- Docente per il modulo "Pro/toolkit": il modulo aveva solo carattere introduttivo dell'applicato di sviluppo del CAD/CAE Pro/Engineering di Parametic Tecnology

Ott 2007 – Feb 2008 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso "Prototipazione e Reverse Engineering" [Ing/Ind 16] per la Laurea Specialistica Magistrale in Disegno Industriale (Product Design) (classe 103/S) del consorzio InterUniversitario con Università di Roma La Sapienza

- Argomenti trattati: cenni di produzione industriale, sistemi e tecnologie sulla produzione in prototipazione rapida, sistemi e tecnologie di Reverse Engineering, esperienze di laboratorio con strumenti di Reverse Engineering

Sett 2007 – Nov 2008 BicOmega S.r.l. sede Fossombrone (PU)

Docente per il corso di Formazione Professionale FSE "Tecnico Sviluppo Tecnologico (esperto nell'utilizzazione della strumentazione di laboratorio per attività di ricerca)"

- Docente per il modulo di "Elementi di misure"; argomenti trattati: sistemi di misura, caratteristiche degli strumenti di misura
- Docente per il modulo di "Strumenti e tecnologie per le misure scientifiche"; argomenti trattati: strumenti per misure ambientali e domestiche, strumenti per misure chimiche, strumenti per misure meccaniche
- Docente per il modulo di "Realizzazione pratica di un progetto di ricerca"; argomenti trattati: fonti di finanziamento, bandi di concorso, elementi di base della modulistica da presentare

Giu 2007 – Nov 2007 BicOmega S.r.l. Ancarano (TE)

Docente per il master "Programmatore Sistemi Open Source"

- Docente per il corso di "Programmazione Visuale ed Applicazioni"

Mag.- Giu. 2007 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso di "Robotica per il Disegno Industriale" per la Laurea Specialistica Magistrale in Disegno Industriale e Comunicazione Visiva del Consorzio InterUniversitario con Università di Roma La Sapienza

- Argomenti trattati: sistemi di automazione flessibile, la robotica nell'automazione industriale, Struttura e funzionamento di un robot, sistemi robotici autonomi, sistemi robotici in automazione domestica, sistemi robotici e Building Automation (Domotica)

Giu 2007 – Ott 2007 BicOmega S.r.l. Ancarano (TE)

Docente per il corso Progetto Pilota di Formazione Professionale FSE di "Tecnico Autronico"

- Docente del modulo di "Fondamenti di Elettrotecnica e Elettronica"
- Docente del modulo di "Layout di Impianti elettrici"
- Docente del modulo di "Tecnologie di rete e sistemi di comunicazione su auto"
- Docente del modulo di "Apparati diagnostici"
- Docente del modulo di "Tecniche di Diagnosi e ricerca guasti"
- Docente del modulo di "Circuiti elettrici ed elettronici"
- Collaboratore del coordinamento didattico del corso

Gen. - Apr. 2007 BicOmega S.r.l. Ancarano (TE)

Docente per il corso di Formazione Professionale IFTS FSE di "Tecnico di Reti Civiche Wireless"

- Docente del corso di "Elettromagnetismo"
- Docente del corso di "Antenne"
- Collaboratore al gruppo didattico per il progetto di sviluppo di una rete civica presso il comune di Ancarano (TE), facente capo al prof. Paolo Romanelli, docente del modulo "Realizzazione di una rete civica wireless"

Ott. 2006 – Marzo 2007 Università di Camerino sede Ancarano (TE)

Docente per il Master di secondo livello "Racing Car Engineer Seconda Edizione" presso l'Università di Camerino

- Docente per il modulo di "Modelli di Dinamica del Veicolo"

Ottobre 2006 Università di Camerino Camerino (MC)

Ciclo di seminari di approfondimento per il corso "Sistemi per l'Automazione" tenuto dalla prof.ssa Maria Letizia Corradini

- Argomenti trattati: sistemi di progettazione assistita per sistemi di controllo, software di elaborazione numerica Scilab

Mag.- Giu. 2006 Università di Camerino Sede Ascoli Piceno

Docente a contratto per il corso di "Robotica per il Disegno Industriale" per la Laurea Specialistica Magistrale in Disegno Industriale e Comunicazione Visiva del Consorzio InterUniversitario con Università di Roma La Sapienza

- Argomenti trattati: sistemi di automazione flessibile, la robotica nell'automazione industriale, Struttura e funzionamento di un robot, sistemi robotici autonomi, sistemi robotici e Building Automation (Domotica)

Maggio 2006 Università di Camerino Camerino (MC)

Ciclo di seminari di approfondimento per il corso "Sistemi per l'Automazione" tenuto dalla prof.ssa Maria Letizia Corradini

- Argomenti trattati: sistemi di progettazione assistita per sistemi di controllo, software di elaborazione numerica Scilab

Apr 2006 – Lug 2006 BicOmega S.r.l. Fossomobrone (PU)

Docente per Corso Di Perfezionamento Post.-Laure FSE Provincia di Pesaro "Tecnico Ricercatore per PMI"

- Docenza per il modulo di "Caratteristiche comuni di un laboratorio di sperimentazione"

Gen 2006 – Mag. 2006 Bicomega S.r.l. Civitanova Marche (MC)

Docente per Corso Di Perfezionamento Post – Laurea FSE Regione Marche "Programmazione Avanzata di Toolkit di Pro/Engineer"

- Docenza del modulo "Programmazione Toolkit"
- Argomenti trattati: struttura delle librerie toolkit, struttura dei dati, principali funzioni di analisi, principali funzioni di interazione con l'utente, principali operazioni per la creazioni di oggetto
- Membro della commissione di esame

Dic 2005 – Giu 2006 BicOmega S.r.l Castel di Lama (AP)

Docente per Corso FSE Provincia Ascoli Piceno "Operatore Servizi Telematici (per Telemedicina e Teleassistenza)

- Docenza in "Struttura della rete internet"; argomenti trattati: breve storia della rete, composizione della rete, principali protocolli

Nov 2005 – Mag 2006 BicOmega S.r.l. Castel di Lama (AP)

Docente per Corso Di Perfezionamento Post - Laurea FSE Regione Marche "Ricercatore Automotive"

- Docenza in "Caratteristiche comuni di un laboratorio di Sperimentazione"; argomenti trattati: sensori di misura, teoria della misura, applicazione dei sensori al campo auto motive
- Docenza in "Sistemi di acquisizione e memorizzazione per misure su veicoli"; argomenti trattati: conversione analogico digitale, sistemi DAS, programmazione dei sistemi DAS

Giugno 2005 Università di Camerino Ascoli Piceno

Corso di Laurea in Industrial Design: lezione integrativa al corso Laboratorio di innovazione di Processo e Prodotto del Prof. G. Losco

- Corso su Reti di computer e progettazione Collaborativa
- Corso di Applicazioni di robotica nel settore produzione CAM/CNC

Giugno-Ottobre 2005 BicOmega S.r.l. Castel di Lama (AP)

Docente per il corso di Formazione Professionale FSE "Analista Programmatore C++/Java"

- Docenza del modulo di "Programmazione visuale I"
- Docenza del modulo di "Programmazione visuale II"
- Argomenti trattati basati su programmazione C++ mediante libreria MFC.

2004 Università di Camerino Camerino (MC)

Docente per il Master Racing Car Engineer presso l'Università di Camerino

- Docente di Sistemi di Acquisizione Dati
- Docente della seconda parte di Software per il controllo del veicolo
- Docente di Modelli di Dinamica del Veicolo

Ottobre 2013 LMS User Conference Monaco (DE)

Presentazione e partecipazione al congresso

- Titolo: "Innovative hydraulic system control for roll and warp oscillations of a hillclimb race car based on monoshock suspension"
- Con Cibrario V.

Pubblicazioni

Aprile 2016 EEEIC 2016

Sottomissione ed accettazione di articolo al congresso ": 2016 IEEE 16th International Conference on Environment and Electrical Engineering"

- Titolo: "Wireless Sensor Network based Management System for Electric Bicycle-Sharing"
- Con A. Freddi, S. Longhi, A. Monteriù e M.Prist, Università Politecnica delle Marche

Settembre 2015 ICE 2015 Capri (IT)

Presentazione di articolo a congresso

- Titolo: "Design of the storage system of a high performance hybrid vehicle"
- Con F. Ortenzi, G. Pede, di ENEA Italy.

Giugno 2011 EAEC 2011 Valencia (SP)

Presentazione e partecipazione al congresso

- Titolo: "Steady-State Directional Control Test – a comparison between Electric and ICE Quadricycle Vehicles"
- Con Stronati C., Longhi S.

Maggio 2011 LMS User Conference Monaco (DE)

Presentazione e partecipazione al congresso

- Titolo: "development process of an high performance vehicle in a hill climb race"
- Con Stronati C., Cibrario V.

Giugno 2010 FISITA World Automotive Congress Budapest (HU)

Presentazione e partecipazione al congresso

- Titolo: "A Racing Car Setup Evaluation Support System Based On Nonlinear Model Predictive Control"
- Con: Fulimeni L., Longhi S., Monteriù A.

Giugno 2006 American Control Conference Minneapolis (USA)

Presentazione al congresso

- Titolo: "Race car performance evaluation by a Neuro-Fuzzy Inference System"
- Con: Prof. Sauro Longhi, Prof. Maria Letizia Corradini

Giugno 2006 FISITA World Automotive Congress Kyoto(Japan)

Presentazione e Partecipazione a Congresso

- Titolo: "A Sensitivity Based Approach For Racing Cars Design And Set-Up"
- Con: Prof. Sauro Longhi (Università Politecnica delle Marche" Prof.ssa Maria Letizia Corradini (Università degli Studi di Camerino)

Giugno 2007 LMS International Ancarano (TE)

Corso per l'utilizzo del software di simulazione Multibody LMS Virtual.Lab Motion e modulo Automotive

- Argomenti inerenti l'uso generico del software di simulazione Multibody
- Argomenti specifici nell'implementazione di un veicolo da competizione ed impostazione di parametri di calcolo e analisi

Istruzione

Maggio 2015 KNX Association Bologna

Corso di Progettista Domotico KNX

- Analisi dei fabbisogni e progettazione con KNX Easy di Gewiss
- Progettazione mediante ETS5 di KNX Association
- Progettista Domotico Certificato KNX

Ottobre 2006 OptimumG Ancarano (TE)

Seminario specialistico in "Advanced Race Car Dynamics" tenuto dall'ing. C. Rouelle

- Argomenti di dinamica del veicolo, tecniche di misura, progettazione del veicolo, set-up in pita.

Giu. - Ott. 2006 ETA S.r.l. Ancarano (TE)

Corso di Perfezionamento in "Pro/Intralink e Calcolo Parallelo"

- Argomenti trattati: utilizzo del sistema PDM Pro/intralink di Parametic Technology
- Argomenti trattati: installazione S.O. Linux, implementazione di un Cluster di PC per la Costruzione di High Performance Computer.

Giu. – Lug. 2006 BicOmega Ancarano (TE)

Corsi di Perfezionamento in "Tecnico di Pista Telemetrista"

- Argomenti trattati: acquisizione dati e telemetria

Febbraio 2006 Università Politecnica Delle Marche Ancona

Dottorato di ricerca in Sistemi Artificiali Intelligenti

- Tesi di Dottorato su "Sistemi di progettazione assistita basata sulla valutazione delle prestazioni di veicoli da competizione"
- Partecipazione a corsi di Robust Control Design (Prof. O. Sename)
- Partecipazione a corsi di Intelligenza Artificiale (Prof. G. Tascini)
- Partecipazione a scuole di dottorato CIRA 2002 e 2003 su "Rappresentazione Algebrica e Rappresentazione Polinomiale di Sistemi Lineari multivariabili", "Robotica Mobile" e "Sistemi Ibridi"

Novembre 2005 OptimumG sede Aviorace, Modena

Seminari specialistici in "Race Car Dynamics and Data Acquisition Systems" tenuti dall'ing. C. Rouelle

- Argomenti: dinamica del veicolo, assetto del veicolo, analisi dei dati dei sistemi di acquisizione

Novembre 2001 Università degli Studi di Ancona Ancona

Conseguimento dell'abilitazione alla professione di ingegnere

2001 Università degli Studi di Ancona Ancona

Laurea in Ingegneria Elettronica

- Votazione finale 110/110 e Lode
- Studi indirizzati verso Controlli Automatici, complementari di "Meccanica dei Robot" e "Circuiti e Algoritmi per il trattamento dei Segnali"
- Tesi in "Progetto di un banco per la prova di sospensioni Automobilistiche"

Competenze personali

Lingua Straniera: Inglese

Autovalutazione conoscenza di lingua inglese secondo standard Europass

- Comprensione: Ascolto intermedio (B1), Lettura intermedio (B2)
- Parlato: Interazione intermedio (B1), Produzione orale elementare (A2)
- Scritto: intermedio (B1)

Conoscenze informatiche

Software e sistemi informatici e livello di conoscenza

- Software di sviluppo per microcontrollore Arduino
- Software di programmazione Processing
- Software CAD di reverse Engineering
- Strumento di scansione laser tridimensionale
- Strumento di misura tridimensionale a contatto
- Sistemi di misura programmabili (acquisitori digitali)
- Sistemi di telemetria per autoveicoli (Magneti Marelli, Motec, Aim)
- Software di automazione Ufficio (Microsoft ® Office ®, Openoffice) a livello avanzato (sviluppo di macro in VBA)
- Programmazione microcontrollore Microchip PIC32
- Software cad elettrico e elettronico (ExpressPCB eExpressSCH)
- Software cad meccanico a livello base (Pro/Engineer, Catia V5)
- Software cae multibody (LMS Virtual.Lab Motion)
- Software per il calcolo numerico (Matlab ®)
- Software per la simulazione di sistemi dinamici (Simulink®)
- Software per sviluppo sistemi di controllo e misura (Labview ® 2010)
- Programmazione C/C++, anche di interfacce grafiche in libreria MFC
- Configurazione sistemi informatici ad architettura parallela (cluster di PC a base Linux o Windows HPCC)
- Configurazione di rete a livello base, sia cablata che Wireless

Interessi	Attività di volontariato, viaggi, astronomia, informatica generale, elettronica, automobili
Allegati	Copia di carta d'identità.

Il sottoscritto Antonini Pierluigi nato il 19/06/1974 a Nereto (TE) e residente in Via Fonte Monsignore, 1/a, Ancarano (TE), Codice Fiscale NTNPLG74H19F870U AUTORIZZA la raccolta dei dati per l'emanazione del provvedimento amministrativo ai sensi della legge 196/03.