

## PROFILO

Davide Aloisi, nato a Roma il 03/06/1995, vincitore di vari contest nazionali ed internazionali nel mondo della robotica ed informatica (come il mondiale svoltosi in Brasile nel 2014).

Attualmente studente all'università degli studi di Roma "La Sapienza" nel master di Artificial Intelligence and Robotics.

## ESPERIENZE

### •Team di Robotica 2012 / 2014

Il mio compito era quello di elaborare i software per i robot, occupandomi della gestione dei vari sensori, motori e soprattutto strategie.

### •Vincitore Romecup 2013 (Team di robotica)

Gare di robotica a livello nazionale.

### •Vincitore Austrian Open 2013 (Team di robotica)

Gare di robotica a livello europeo.

### •Nei primi 8 nel mondiale di robotica (Robocup) ad Eindhoven 2013 (Team di robotica)

Gare di robotica a livello mondiale.

### •Vincitore Romecup 2014 (Team di robotica)

Gare di robotica a livello nazionale.

### •Vincitore Austrian Open 2014 (Team di robotica)

Gare di robotica a livello europeo.

### • 3° posto Space Apps Rome 2014

Hackathon sponsorizzato dalla Nasa nel quale è stato realizzato un prototipo di robot rover in grado di esplorare ambienti ostili.

### •Vincitore del mondiale di robotica (Robocup) a Joao Pessoa 2014 (Team di robotica)

Gare di robotica a livello mondiale.

### •Inizio attività lavorativa presso Fondazione Mondo Digitale (2015 in corso)

I compiti che svolgo all'interno della fondazione sono:

-Attività di insegnamento nell'ambito della robotica a persone da 5 ai 40 anni;

-Responsabile manutenzione dei 5 laboratori sia a livello software che hardware;

- **2° posto Space Apps Rome 2015**

Hackathon sponsorizzato dalla Nasa nel quale è stato realizzato un prototipo di sistema modulare in grado di spostarsi nello spazio.

- **Vincitore Global Junior Challenge 2015**

Concorso internazionale sull'uso innovativo delle tecnologie, vinto con il progetto ardufonino, ovvero un telefono economico realizzato con arduino in grado di chiamare, ricevere chiamate, inviare e ricevere sms.

- **4° posto Space Apps Rome 2016**

Hackathon sponsorizzato dalla Nasa nel quale è stato realizzato un prototipo di robot in grado di trivellare il terreno e di analizzarne i vari campioni raccolti.

- **Coach di robotica presso la palestra dell'innovazione 2016**

Corso tenuto da me, dove ho insegnato a 10 ragazzi come realizzare un robot line follower con il kit lego mindstorm, i quali si sono classificati primi e terzi alla Romecup Junior.

- **Responsabile del corso di Robotica educativa presso Fondazione Cavalsassi 2017**

Responsabile nella realizzazione di un corso di 3/4 mesi per ragazzi delle elementari, dove gli obiettivi principali erano quelli di utilizzare la robotica in materie come italiano, inglese, matematica, etc...

- **Coach di robotica presso la palestra dell'innovazione 2017**

Corso tenuto da me, dove ho insegnato a 15 ragazzi come realizzare un robot line follower con il kit lego mindstorm, i quali si sono classificati secondi e terzi alla Romecup Junior.

- **Vincitore Hackaton Big Smart Hack Rome 2017**

Hackathon sponsorizzato dalla Maker Faire Rome, dove, nella categoria dei progetti per l'azienda Olivetti ho realizzato insieme ad altri due ragazzi un algoritmo in grado di capire se fosse possibile coltivare un certo ortaggio/frutto in un determinato luogo acquisendo i dati da una stazione meteo (di Olivetti).

- **Progetto di tesi triennale: Realizzazione del Robot Hart per l'azienda BPS**

Hart è un robot in grado di interpretare le note musicali di uno strumento elettronico e di dipingere su tela basandosi sulla tecnica del "Dripping" di Jackson Pollock.

Per ulteriori approfondimenti sulle mie attività potete andare sul seguente sito:

<http://www.davidealoisi.it/esperienze/>

## ISTRUZIONE

ITIS Galileo Galilei Roma — Diploma di istituto tecnico industriale 2014, indirizzo Elettronica e Telecomunicazioni con votazione 85/100.

Università degli studi di Roma “La Sapienza”— Ingegneria Informatica e Automatica 2014/2015 - 2017/1018 on votazione 92/110.

Università degli studi di Roma “La Sapienza”— Master in Artificial Intelligence and Robotics 2017/2018 - ancora in corso.

## COMPETENZE E CONOSCENZE

- Python (livello universitario)
- Scala (livello universitario)
- C# utilizzato insieme a Unity3D per la creazione di due videogiochi android "Quitrax" e "Find Frank"
- Java (livello univesitario)
- C(livello universitario)
- Arduino (livello molto buono)
- HTML (livello discreto) utilizzato per effettuare modifiche al mio sito
- Open CL (livello universitario)
- Progettazione di sistemi automatici/robotici come: Hart, robot calciatori/pulitori, telefoni, etc....
- Realizzazione di pcb tramite programmi come Eagle
- Livello di inglese B2
- Livello di spagnolo (discreto)
- Abituato a lavorare in team