

Curriculum Vitae Europass



Informazioni personali

Cognome(i) / Nome(i) **Tampalini Fabio**
Indirizzo(i) via Melzi 24, 25128 Brescia (Italia)
Cellulare +39 3288985762
E-mail fabio.tampalini@gmail.com
Cittadinanza italiana
Data di nascita 26/03/1977
Sesso Maschile

Esperienza professionale

Date	10/2008 →
Lavoro o posizione ricoperti	Responsabile tecnico dell'Ufficio R&D
Principali attività e responsabilità	Responsabile dello studio e sviluppo di nuovi componenti software destinati ai sistemi di visione. Responsabile dello studio e sviluppo di nuovi componenti software destinati ai sistemi di Offline programming Responsabile dello studio e implementazione di studi avanzati per isole robotizzate. Tutor di stage e correlatore della seguente tesi di laurea: "Analisi e sviluppo del software di un robot"
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Ho tenuto numerosi seminari nazionali (vedere sezione CONFERENZE NAZIONALI) Tiesse Robot S.p.A. via Isorella 32, 25010 Visano (Italia)
Tipo di attività o settore	Integratori e distributori di robot Kawasaki e Toshiba
Date	11/2006 - 9/2008
Lavoro o posizione ricoperti	Ingegnere nel gruppo del Control Engineering
Principali attività e responsabilità	<ul style="list-style-type: none"> • Studio e sviluppo di nuovi componenti software destinati al motion control • Responsabile della macchina a stati dei robot industriali • Sviluppo nuovi applicativi relativi come la collision avoidance, il controllo dello spazi di lavoro,... • Partecipo a progetti di ricerca europei tra cui SME Robot • Collaborazione con centri di ricerca come CNR (I), Fraunhofer IPA (D), Università italiane,...
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Comau S.p.A. - Robotics (FIAT Group) via Rivalta 30, 10095 Grugliasco (Italia)
Tipo di attività o settore	Produttori di robot industriali
Date	03/2004 - 09/2006
Lavoro o posizione ricoperti	Dottorando in Ingegneria dell'Informazione
Principali attività e responsabilità	<ul style="list-style-type: none"> • Cultore della Materia nel settore Inf05 • Sviluppo di un progetto in collaborazione con altre quattro Facoltà italiane sulla robotica mobile. • Sono stato correlatore delle seguenti Tesi sulla robotica mobile: <ul style="list-style-type: none"> o "Studio di metodologie d'uso di canali trasmissivi TCP/IP wireless in cui è immersa una comunità di dispositivi mobili"; o "Utilizzo di marker ottici interattivi in un sistema distribuito su rete globale per la localizzazione di robot mobili"; o "Studio e realizzazione di un'architettura middleware per applicazioni robotiche"; o "Studio e messa in opera di un sistema distribuito per la localizzazione della posa di robot mobili"; o "Realizzazione di un sistema per rilevazione di collisioni per robot mobili".

	<ul style="list-style-type: none"> • Ho tenuto esercitazioni per il corso di Robotica Industriale e Robotica Autonoma • Ho tenuto un Corso Fondo Sociale Europeo (FSE) su "Web Programming (PHP+MYSQL)" in due anni consecutivi (2004 e 2005). • Ho tenuto il seguente seminario nel Corso di Robotica Industriale: "Introduzione alla visione" • Ho tenuto i seguenti seminari nel Corso di Robotica Mobile: o "Introduzione al controllo comportamentale"; o "Introduzione alla logica fuzzy". • Ho tenuto il seguente seminario nel Corso di Algoritmi e strutture Dati: "Teoria della Complessità" • Ho studiato un applicativo come Tema Minore per il Corso di Dottorato in Ricerca Operativa ("Algoritmi risolutivi per il multidimensional knapsack problem"). • Ho sviluppato un programma per il riconoscimento di oggetti in movimento nell'ambito del corso di Elaborazione Numerica delle Immagini • Revisore di articoli IEEE
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Facoltà di Ingegneria - Università degli Studi di Brescia via Branze 38, 25123 Brescia (Italia)
Tipo di attività o settore	Univeristà
Date	09/2003 - 02/2004
Lavoro o posizione ricoperti	Progettista ed analista di sistemi informatici
Principali attività e responsabilità	<ul style="list-style-type: none"> • Gestione dei sistemi informatici Windows e Unix/Linux • Risoluzione di problemi di connessione e di sistema delle filiali distribuiti sul territorio nazionale e gestione dei server nella sede
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Assyrus s.r.l. piazzale Cesare Battisti 7, 25128 Brescia (Italia)
Tipo di attività o settore	Servizi Di Informazione E Comunicazione
Istruzione e formazione	
Date	10/2003 - 09/2006
Titolo della qualifica rilasciata	Dottorato di Ricerca (Ph.D.)
Principali tematiche/competenza professionali possedute	Robotica mobile, meccanica dei robot, intelligenza artificiale, sistemi operativi, algoritmi e strutture dati, ricerca operativa, Network Architecture to Support Quality of Service Over the Internet. Titolo della tesi: "Studio, progettazione e realizzazione di un sistema robotico autonomo di videosorveglianza basato su comunità di dispositivi distribuiti: SAURON (Surveillance AUtonomous Robot Over Network)"
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Facoltà di Ingegneria - Università degli Studi di Brescia (Università) via Branze 38, 25123 Brescia (Italia)
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	Ph.D.
Date	02/2004 - 02/2004
Titolo della qualifica rilasciata	Ingegnere
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Ordine degli Ingegneri Brescia
Date	1997 - 2003
Titolo della qualifica rilasciata	Dottore in Ingegneria Elettronica
Principali tematiche/competenza professionali possedute	Sistemi operativi, ingegneria del software, ingegneria della conoscenza, calcolatori elettronici, sistemi informativi, elettronica dei sistemi digitali, comunicazioni elettriche Titolo della tesi: "Studio e realizzazione di un motore per inferenze fuzzy descritte da documenti XML".
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Facoltà di Ingegneria - Università degli Studi di Brescia (Università) via Branze 38, 25123 Brescia (Italia)
Livello nella classificazione nazionale o internazionale	Laurea vecchio ordinamento (ora Laurea Magistrale))
Date	1991 - 1996

Titolo della qualifica rilasciata Maturità scientifica
 Principali tematiche/competenza professionali possedute Fisica, matematica, filosofia, storia, letteratura inglese, italiano
 Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione Liceo A. Calini (Liceo Scientifico)
 via Montesuella 22, 25128 Brescia (Italia)
 Livello nella classificazione nazionale o internazionale Diploma di Maturità

Capacità e competenze personali

Madrelingua(e) **Italiano**
 Altra(e) lingua(e)
 Autovalutazione
 Livello europeo (*)
Inglese

Comprensione				Parlato				Scritto	
Ascolto		Lettura		Interazione orale		Produzione orale			
C2	Utente avanzato	C2	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato	C1	Utente avanzato

(*) [Quadro comune europeo di riferimento per le lingue](#)

Capacità e competenze sociali Ho acquisito competenze relazionali svolgendo attività di Volontario del Soccorso presso la Croce Rossa Italiana per oltre 5 anni. Ho praticato a livello agonistico pallavolo, basket, judo, jujitsu, tennis, calcio, nuoto.

Capacità e competenze organizzative Attualmente mi occupo del coordinamento dell'Ufficio R&D, sia a livello tecnico sia a livello di risorse umane. In passato come Volontario del Soccorso presso la Croce Rossa Italiana sono stato impegnato in diversi Campi di Protezione Civile, tra cui quello per il Raduno Nazionale degli Alpini a Brescia nel 2000. Per 4 anni ho prestato servizio come 150-orista presso l'Università degli Studi di Brescia; per 3 anni dei quali ho lavorato presso il Laboratorio di Robotica Avanzata nel quale ho eseguito la reingegnerizzazione della rete intranet e la configurazione di tutte le macchine Linux presenti.

Capacità e competenze tecniche

- Elevate competenze nella Robotica Mobile, Robotica Industriale e nell'Intelligenza Artificiale

Capacità e competenze informatiche

- Competenze nell'utilizzo e nell'amministrazione di sistemi informatici basati su sistemi UNIX e Microsoft
- Ottima conoscenza dei sistemi operativi Linux, FreeBSD e Microsoft, buona conoscenza dei sistemi OpenBSD, NetBSD e VxWorks
- Buona conoscenza del sistema Unified Modelling Language (UML).
- Buona conoscenza di XML, HTML, XHTML, CSS, SVG
- Buona conoscenza nella gestione di LDAP, LAN, NFS, Samba, LDP, VPN
- Buona conoscenza degli strumenti Automake e Autoconf per la creazione di pacchetti GNU standard, rpm e deb.
- Buona conoscenza degli strumenti Office, gimp, CVS, sviluppo in Qt e GTK, Visual Studio 2008
- Buona conoscenza ed uso frequente di numerosi linguaggi di programmazione tra i quali: linguaggio macchina, assembler, C/C++/C#, SQL, Perl, PHP, Shell Script, PLD2, AS, Java, MATLAB

Capacità e competenze artistiche Ho fatto parte del coro di S. Nazaro e Celso a Brescia per 4 anni e ho studiato tromba per 2 anni

Patente A, B

Ulteriori informazioni Ho seguito i seguenti Corsi:

- "UML nella robotica industriale - Comau" - Prof. Timothy Barbieri
- "Linguaggio di programmazione PDL2 per robot Comau"
- "International Summer School on Perception and Sensor Fusion in Mobile Robotics", Scuola per

Dottorandi, Università Politecnica delle Marche - Ancona 1-7/09/2005 - <http://psfmr.univpm.it>

- "Algoritmi e strutture dati" - Prof.ssa Marina Zanella
- "Network Architecture to Support Quality of Service Over the Internet" - Prof. Stefano Giordano - University of Pisa - Teledoc2 Project
- "Ricerca Operativa A" - Prof.ssa Renata Mansini
- "Elaborazione Numerica delle Immagini" - Prof. Riccardo Leonardi
- "Impianti Informatici" - Prof. Pietro Baroni

Ho seguito i seguenti Seminari:

- "Modellistica numerica per la circolazione atmosferica e la dispersione di inquinanti" - Dr. S. Trini Castelli dell'Istituto di Scienze dell'Atmosfera e del Clima del C.N.R., Sezione di Torino
- "Symmetry in Planning" - Dr. Derek Long del Department of Computer and Information Sciences, University of Strathclyde, UK
- "Feature point extraction and tracking in image sequences - theory and applications" - Touradj Ebrahimi, epfl, Svizzera;
- "Automazione Industriale e Robotica: realtà e prospettive internazionali e locali" - Mario Salmon (SIRI), Ravelli Maurizio, Lorenzo Tirloni (Tiesse Robot), Giovanni Legnani (Università di Brescia);
- "Real Time Ethernet per applicazioni industriali" - Alessandra Flammini (Università di Brescia), Paolo Ferrari (CEI SC65C), Stefano Vitturi (IEIT-CNR), Antonio Augelli (Siemens S.p.A.), Luca Cavagnari (Beckoff Automation S.r.L.), Luca Garzone (Rockwell Automation Italia), Alessio Fausti (GEFRAN S.p.A.)

Sono membro di:

- IEEE
- IEEE-IES Industrial Electronics Society
- IEEE-CIS Computational Intelligence Society
- IEEE-RAS Robotics and Automation Society:

pagina web personale <http://www.ieee-ras.org/profile/12712/Fabio-Tampalini.html>

Lista delle pubblicazioni:

- Tesi

o Tampalini, F., "Studio e realizzazione di un motore per inferenze fuzzy descritte da documenti XML", Laurea thesis, University of Brescia, 2003 (in italian)

o Tampalini, F., "Studio, progettazione e realizzazione di un sistema robotico autonomo di videosorveglianza basato su comunita' di dispositivi distribuiti: SAURON (Surveillance AUtonomous Robot Over Network)", Ph.D. thesis, University of Brescia, 2007 (in italian)

- Giornali internazionali

o Cassinis, R., Tampalini, F., "AMIRoLoS - An Active Marker Internet-based Robot Localization System", Robotics and Autonomous Systems, Vol. 55, N. 4, Pag. 306-315, Elsevier, Amsterdam, The Netherlands, 2007.

o Tampalini, F., Cassinis, R., "ARCSUS Advanced Robotic Control System Using SVG", ICGSTARAS Journal, Vol. 5, N. 2, Pag. 19-25, Cairo, Egypt, 2006 Robotics and Autonomous Systems.

- Conferenze internazionali

o Romanelli, F., Tampalini, F., "A Control Algorithm for the Management of Multiple Dynamical Geometrical Areas for Industrial Manipulators", Proc. RAAD 2008, 17th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, Ancona, Italy, 2008.

o Romanelli, F., Tampalini, F., "BOG and Fuzzy Controllers Based Multimodal Collision Avoidance for Industrial Manipulators", Proc. CIS-RAM 2008, Chengdu, China, 2008.

o Cassinis, R., Tampalini, F., Fedrigotti, R., "Active Markers for Outdoor and Indoor Robot Localization", Proc. TAROS 2005, London, UK, 2005.

o Cassinis, R., Tampalini, F., Bartolini, P., "Wireless Network Issues for a Roaming Robot", Proc. ECMR '05, Ancona, Italy, 2005.

• Conferenze nazionali

o Tampalini, F., "La Robotica industriale" – Progetto Learning Week (@Tiesse Robot)

o Tampalini, F., "La programmazione offline nelle PMI" – Corso Nazionale Automazione e Robotica 2009 - SIRI (@Comau Robotics)

o Tampalini, F., "I piccoli antropomorfi e SCARA per le PMI" - SAMUMETAL, Pordenone 2010

o Tampalini, F., "Lo stato dell'arte nei robot" - Corso di pulitura delle superfici metalliche, Sede ANVER - Vimercate (MI) 2010

o Tampalini, F., "La figura professionale dell'ingegnere" - La figura professionale dell'ingegnere, SIRI, UniBS, 2010

o Tampalini, F., "Strumenti innovativi per la semplificazione dei processi di taglio e saldatura nella grande carpenteria" - SALDAT, Milano, 2010

o Tampalini, F., "Le PMI e la programmazione off line" - Corso SIRI, Università Politecnica delle Marche, Ancona, 2010

• Rapporti tecnici

o Dallefrate D., Ledermann T., Dresselhaus M., Heiligensetzer P., Tampalini F., Brockamp P., "Specification and early set-up of test-beds", CNR - AI, Robotics & Automatic Control, 2007.

o Cassinis, R., Tampalini, F., Bartolini, P., Fedrigotti, R., "Docking and Charging System for Autonomous Mobile Robots", DEA-Unibs, 2005.

o Cassinis, R., Tampalini, F., Fedrigotti, R., "Active Markers for Outdoor and Indoor Robot Localization", DEA-Unibs, 2005.

o Cassinis, R., Tampalini, F., Bartolini, P., "Wireless Network Issues for a Roaming Robot", DEAUibs, 2005.

o Cassinis, R., Tampalini, F., "Fuzzy Logic Controller based on XML-formatted Files for Behaviourbased Mobile Robots", DEA-Unibs, 2005.