

CURRICULUM VITAE

INFORMAZIONI PERSONALI

Nome	PREDA NICOLA
E-mail	nicola.preda@unife.it
Nazionalità	Italiana
Data di nascita	10 APRILE 1984

ESPERIENZA LAVORATIVA

- Gennaio 2012 – presente
Assegnista presso l'Università di Ferrara
Lavoro nell'ambito di un progetto Europeo denominato I-SUR (Intelligent Surgical Robotics) finalizzato allo sviluppo di un robot in grado di realizzare in modo autonomo semplici task chirurgici. Sono state approfondite problematiche di controllo, design e coordinamento dell'intero sistema, autonomo e teleoperato.
- Giugno 2013 – Settembre 2013
Staff exchange presso RELab, ETH (Zurigo)
Integrazione della parte di controllo con un robot prototipale sviluppato presso il laboratorio RELab di ETH, partner del progetto I-SUR.
- Aprile 2013 – Maggio 2013
• Aprile 2014 – Maggio 2014
Supporto alla didattica presso l'Università di Ferrara
Lezioni per il corso di Meccanica dei Robot
- Ottobre 2012 – Febbraio 2013
• Ottobre 2013 – Febbraio 2014
Tutorato didattico presso l'Università di Ferrara
Lezioni sull'utilizzo di Matlab per il corso di Informatica Industriale
- Gennaio 2010 – Giugno 2010
Tecnico di laboratorio
Sviluppo di una PCB general purpose per un microcontrollore PIC24 prodotto da Microchip
- Marzo 2010 – Maggio 2010
Tutorato didattico presso l'Università di Ferrara
Lezioni sull'utilizzo di Matlab per l'implementazione di algoritmi.
- Settembre 2008 – Settembre 2010
Borsa di studio presso l'Università di Ferrara
Design e sviluppo di hardware, firmware e software per l'automazione di uno strumento topografico prodotto da Leica Geosystems (DNA03)

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

- Gennaio 2012 – Marzo 2015
Dottorato presso l'Università di Ferrara
Titolo della tesi: "Design and Development of a Reusable Component-based Architecture for Surgical Robotics"
- Ottobre 2011
Laurea Specialistica in Ingegneria Informatica e dell'Automazione
Titolo della tesi: "Retrofit hardware e software del sistema di controllo di un robot manipolatore antropomorfo"
- Dicembre 2007
Laurea Triennale in Ingegneria Informatica e dell'Automazione
Titolo della tesi: "Sviluppo firmware per un azionamento elettrico duale per la robotica mobile"

**CAPACITÀ E COMPETENZE
PERSONALI**

MADRELINGUA

ITALIANO

ALTRE LINGUE

INGLESE

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

ECCELLENTE

ECCELLENTE

ECCELLENTE

**CAPACITÀ E COMPETENZE
RELAZIONALI**

Capacità di mediazione e di lavoro di gruppo affinate nel corso del progetto I-SUR che ha coinvolto partner da tutta Europa

**CAPACITÀ E COMPETENZE
ORGANIZZATIVE**

Capacità di sintesi, organizzazione e gestione di progetti complessi.

**CAPACITÀ E COMPETENZE
TECNICHE**

Capacità di design e sviluppo di software in vari linguaggi (C, C++, C#, Lua, Java) con propensione alla programmazione ad oggetti ed a componenti.

Esperienza nell'implementazione di firmware per schede a microcontrollore.

Esperienza nello sviluppo di schede elettroniche in ambiente CAD (Eagle, Altium).

Esperienza in ambito robotico affinata nel corso del progetto I-SUR, specialmente per quanto riguarda la componente applicativa.

Il sottoscritto acconsente, ai sensi del D.Lgs. 30/06/2003 n.196, al trattamento dei propri dati personali.

Il sottoscritto acconsente alla pubblicazione del presente curriculum vitae sul sito dell'Università di Ferrara.