

INFORMAZIONI PERSONALI

Nicola Berselli



POSIZIONE RICOPERTA

Attualmente iscritto al corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica e dell'Automazione (classe LM-32) all'Università degli Studi di Ferrara.

TITOLO DI STUDIO

Laurea in Ingegneria Elettronica e Informatica (classe L-8) conseguito all'Università degli Studi di Ferrara.

ESPERIENZA
PROFESSIONALE

Tirocinio e tesi di laurea

Tirocinio presso il laboratorio L.I.R.A. del Dipartimento di Ingegneria dell'Università di Ferrara, in collaborazione con MD Motion s.r.l. di San Giorgio DI Piano, per la tesi di laurea in Ingegneria Elettronica e Informatica intitolata: "Controllo sensorless di motori elettrici brushless: implementazione su azionamenti industriali e validazione sperimentale".

Il progetto di tesi si è concentrato sull'implementazione di un osservatore Sliding Mode, realizzato in linguaggio C, per fornire la stima di posizione e velocità di un motore elettrico brushless sincrono.

E' stato quindi realizzato un controllo sensorless di tale motore con la tecnica di controllo F.O.C. (Field Oriented Control) tramite le variabili stimate dall'osservatore.

Borsa di studio per attività di ricerca

Come assegnista per attività di ricerca mi sono occupato di realizzare e verificare sperimentalmente algoritmi di controllo sensorless ad orientamento di campo su motori elettrici brushless (sincroni e asincroni) sempre in collaborazione con MD Motion s.r.l.

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

Ottobre 2015

Laurea in Ingegneria Elettronica e Informatica

Università di Ferrara, Dipartimento di Ingegneria, con votazione di 107/110

Luglio 2012

Diploma: Perito industriale – specializzazione: informatica

I.I.S. Copernico – Carpeggiani di Ferrara, con votazione 97/100

COMPETENZE PERSONALI

Lingua madre Italiano

Conoscenza di altre lingue

	COMPRESIONE		PARLATO		PRODUZIONE SCRITTA
	Ascolto	Lettura	Interazione	Produzione orale	
Inglese	Ottima	Ottima	Buona	Buona	Ottima

Competenze professionali

- Ottima conoscenza dei linguaggi di programmazione C, Java , SQL, Javascript, HTML, Ruby.
- Ottima conoscenza delle principali tecniche e algoritmi per il calcolo del modello cinematico e dinamico di robot, apprese nel corso di Meccanica Dei Robot e superato con votazione di 30 e lode.
- Ottima conoscenza degli ambienti di sviluppo Matlab e Simulink con particolare riferimento a simulazioni di sistemi dinamici e relative tecniche di controllo
- Esperienza nella programmazione di DSP su azionamenti industriali per il controllo di motori elettrici (brushless).
- Conoscenza dei principali linguaggi di programmazione per PLC definiti dalla Norma IEC 61131: Ladder, ST, FBD e SFC.
- Ottima conoscenza dei Sistemi Operativi Linux e Windows
- Conoscenza di programmazione di Shell e e programmazione di sistema in linguaggio C (Unix)

Patente di guida B

ULTERIORI INFORMAZIONI

Dati personali

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

Ferrara, 29 Giugno 2017

