

# Curriculum Vitae Europass



## Informazioni personali

Cognome/Nome **Galati Rocco**  
Indirizzo Via Caduti del Monte Serra, 24, 73020, San Cassiano, Lecce, Italia  
Telefono +39 328 06 13 637  
E-mail [roccogalati@gmail.com](mailto:roccogalati@gmail.com)  
Cittadinanza Italiana  
Data di nascita 04 Ottobre 1984

## Esperienza professionale

Data	Giugno 2017 – in corso
Occupazione e posizione	<b>CEO, R&amp;D Engineer</b>
Attività principali e responsabilità	Progetto e realizzo sistemi meccatronici per applicazioni di robotica mobile ed industriale dotate di intelligenza artificiale, realtà aumentata e gestione remota basata su paradigma client/server. Sviluppo sistemi con interfaccia uomo-macchina, applicazioni e software con ROS, Python/C++, Arduino e Gazebo. Mi occupo di curare l'organizzazione aziendale e i contatti commerciali in Italia e all'estero.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	ROBODYNE srl, Lecce, Italy
Ambito	Ingegneria Meccatronica, Robotica Mobile, Programmazione, Biomedica
Data	Aprile 2012 – Giugno 2017
Occupazione e posizione	<b>CEO, Fondatore e R&amp;D Engineer</b>
Attività principali e responsabilità	Amministratore, responsabile organizzazione e manager; in questo periodo ho studiato e realizzato sistemi meccatronici per applicazioni di robotica mobile ed industriale dotate di intelligenza artificiale e sistemi di computer vision con l'ausilio di telecamere RGB, infrarossi e termocamere. Ho progettato interfacce uomo-macchina e sviluppato applicazioni e software con ROS, Python/C++, Arduino e Gazebo. Ho svolto anche il ruolo di ingegnere di produzione, gestionale e sono stato il supervisore del progetto Solarino; ho curato in prima persona contatti con clienti esteri (Emirati Arabi, USA, Oriente) recandomi presso le loro sedi e perfezionando contratti commerciali e progetti.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dronyx srl, Lecce, Italy
Ambito	Ingegneria Meccatronica, Robotica
Data	Luglio 2016 – Giugno 2017
Occupazione e posizione	<b>Ricercatore presso il dipartimento di meccanica applicata</b>
Attività principali e responsabilità	Ho progettato e sviluppato un sistema di localizzazione avanzato e basato sulla stereo-visione e tecniche di SLAM per applicazioni di robotica e per l'ambito agricolo integrando sensori come LiDAR, GPS RTK, laser e sensori inerziali con codice C/C++, Bash, ROS e PHP. Telecamere RGB e RGB-D con generazione di mappe di profondità.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di meccanica applicata, Università del Salento, Lecce
Ambito	Ingegneria Meccatronica, Robotica Mobile, Programmazione

Data	April 2013 – Dicembre 2016
Occupazione e posizione	<b>Dottorato di ricerca in Ingegneria Industriale e Meccanica</b>
Attività principali e responsabilità	Durante il periodo in cui sono stato dottorando di ricerca, ho studiato e sviluppato sistemi meccatronici e meccanici per applicazioni di robotica mobile e industriale dotate. Ho usato Framework per la robotica mobile come ROS, ARIA e MRPT per l'integrazione di sensori e componenti come LiDAR, laser e video camere. Ho usato Gazebo e Stage come simulatori per la modellazione robotica.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di meccanica applicata, Università del Salento, Lecce
Ambito	Ingegneria Meccatronica, Robotica Mobile, Programmazione
Data	Aprile 2012 – Marzo 2013
Lavoro o posizione ricoperti	<b>Ricercatore presso il dipartimento di meccanica applicata</b>
Principali attività e responsabilità	Progettazione e sviluppo di un sistema di stereo-visione trinoculare con baseline mobile per rilevazioni in campo agricolo. Il sistema trinoculare consentiva di ricavare mappe di profondità e informazioni odometriche associando le immagini acquisite dalle telecamere.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Dipartimento di Meccanica Applicata, Università del Salento
Tipo di attività o settore	Ingegneria Meccanica, robotica mobile, computer vision
Data	Ottobre 2011 – Marzo 2013
Lavoro o posizione ricoperti	<b>R&amp;D Engineer e programmatore</b>
Principali attività e responsabilità	Progettazione, prototipazione e sviluppo di sistemi meccatronici e applicativi destinati alla robotica mobile e di servizio oltre che all'ambito industriale; studio e sviluppo di algoritmi di navigazione, ottimizzazione dei task e gestione autonoma delle operazioni, sistemi per il recupero dell'energia e testing di apparecchiature. In questo periodo, ho anche sviluppato applicazioni in C/C++, client/server in linguaggio PHP e ASP con database come MySQL e Oracle. Progettazione di sistemi per il controllo da remoto e la telegestione.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Nitens Srl, Via Lecce-Monteroni, Ecotekne, 73100, Lecce, Italia
Data	Novembre 2011 – Marzo 2012
Lavoro o posizione ricoperti	<b>R&amp;D Engineer e Programmatore</b>
Principali attività e responsabilità	Consulenza, progettazione e realizzazione meccanica ed elettronica di prototipi per sistemi innovativi destinati al mondo ludico e dell'intrattenimento tecnologico; ho svolto anche il compito di ingegnere di produzione coordinando le attività di produzione tra gli stabilimenti in Italia e Cina.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Plazzy srl, via Zimbalo 37, Caprarica di Lecce, Lecce, Italia
Data	Settembre 2006 – Settembre 2011
Lavoro o posizione ricoperti	<b>Giornalista Freelance</b>
Principali attività e responsabilità	Pubblicati più di 650 articoli con tematiche originali inerenti il mondo della programmazione, della meccatronica e della fisica.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Programmazione.it, testata giornalistica iscritta col n. 569 presso il Tribunale di Milano
Data	Gennaio 2010 – Maggio 2010
Lavoro o posizione ricoperti	<b>IT Solution Designer</b>
Principali attività e responsabilità	Ideazione e pianificazione di un sistema informativo EAI (estendibile, adattivo e integrato) e predisposizione di un parere tecnico sull'estrazione di dati archiviati all'interno di un database IBM Informix. In questo periodo, ho utilizzato anche PHP, Unix, MySQL ed Oracle.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Gruppo di aziende milanesi operanti nel settore della grande distribuzione
Data	Settembre 2010 – Aprile 2011
Lavoro o posizione ricoperti	<b>Docente Cepu</b>

Principali attività e responsabilità	Insegnamento di materie ingegneristiche e preparazione dei candidati in vista del superamento dell'esame; i corsi trattati sono stati, nello specifico, Controlli Automatici, Sistemi Operativi per Tempo Reale e Meccanica. I candidati hanno superato con successo la prova di esame presso il Politecnico di Torino.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Cepu, via Confienza 10, Torino, Lecce
Data	Settembre 2004 – Settembre 2010
Lavoro o posizione ricoperti	<b>Sviluppatore Software Freelance</b>
Principali attività e responsabilità	Realizzazione e sviluppo di varie applicazioni specifiche a supporto della operatività aziendale, progettazione di siti e servizi web, template e piattaforme destinate al commercio elettronico o alla gestione di contenuti utilizzando linguaggi di programmazione (ASP, PHP, C#, .NET Framework, HTML, AJAX) con accesso a database relazionali quali MS Access, MySQL e Oracle. Progettazione di un motore grafico in due dimensioni utilizzando il linguaggio C/C++ e le librerie grafiche SDL.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Aziende e privati operanti nel settore dell'information technology
Date	Febbraio 2008 – Giugno 2008
Lavoro o posizione ricoperti	<b>Stagista</b>
Principali attività e responsabilità	Progettazione, analisi, implementazione, testing e debug di un connettore per la sincronizzazione di dispositivi mobili con Zimbra Collaboration Server utilizzando gli strumenti sviluppati dal progetto Funambol. Attività di supporto alla comunità di sviluppo e analisi delle funzionalità.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Zero11 srl, Strada Druento 280, 10078, Venaria Reale, Torino, Italia
Date	Gennaio 2006 – Luglio 2006
Lavoro o posizione ricoperti	<b>Aiuto tecnico</b>
Principali attività e responsabilità	Aiuto e supporto alle attività di progetto ed installazione di impianti elettrici e apparecchiature elettriche.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Gruppo di aziende pugliesi operanti nel campo dell'installazione di apparati elettrici
Date	Maggio 2005 – Ottobre 2005
Lavoro o posizione ricoperti	<b>Tecnico Hardware</b>
Principali attività e responsabilità	Assistenza clienti e riparazione apparati hardware, controllo e debug software.
Nome e indirizzo del datore di lavoro	Sat Ufficio, via Brenta 10, 73024, Maglie, Lecce, Italia
<b>Istruzione e formazione</b>	
Data	Anno 2018
Titolo della qualifica rilasciata	<b>Dottorato di ricerca in Ingegneria Industriale e Meccanica</b>
Principali tematiche/competenze professionali possedute	Nel corso dei tre anni di dottorato, ho avuto la possibilità di studiare e sviluppare un sistema di navigazione autonomo che integra sensori di tipo diverso come GPS RTK, laser, LiDAR e sensori inerziali con lo scopo di far muovere in autonomia robot e macchine in ambienti agricoli. In particolare, è stato sviluppato anche un sistema di riconoscimento delle caratteristiche del terreno per facilitare la movimentazione autonoma dei veicoli.
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Dipartimento di Ingegneria dell'Innovazione, Università del Salento
Data	Luglio 2011
Titolo della qualifica rilasciata	<b>Laurea Magistrale in Ingegneria Meccatronica</b>
Principali tematiche/competenze professionali possedute	Il corso di laurea magistrale seguito fornisce una preparazione tecnica interdisciplinare ad ampio spettro rivolta allo studio e all'utilizzo di componenti, dispositivi, apparati e sistemi meccatronici, nonché la capacità di usare strumenti teorici e ambienti di sviluppo informatici per la loro modellazione e progettazione. Il corso si è concluso con una tesi di natura prettamente sperimentale dal titolo "A study of an astronaut

Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	target tracking and following system by a mobile robot" scritta in lingua inglese e condotta presso il Laboratorio di Robotica del Politecnico di Torino basata sulla progettazione e realizzazione di un sistema avanzato di visione artificiale stereoscopica, in particolare, di visual e target tracking su piattaforma robotica mobile dotata di telecamera con sistema di controllo pan-tilt per supporto agli operatori durante le missioni spaziali. Il robot mobile realizzato è in grado di rilevare i soggetti umani presenti nell'ambiente anche se parzialmente occlusi, evitare gli ostacoli durante il percorso e interpretare comandi gestuali. Politecnico di Torino
Date	Marzo 2009
Titolo della qualifica rilasciata	<b>Laurea Triennale in Ingegneria Informatica</b>
Principali tematiche/competenze professionali possedute	Il corso di laurea triennale seguito fornisce competenze nell'ambito dell'ingegneria del software, della gestione e realizzazione di basi di dati complesse e di sistemi informatici e informativi. Il corso si è concluso con una tesi sperimentale dal titolo: "Funambol: PIM backup and Sync – Implementazione di un connettore JAVA per l'integrazione di Funambol con Zimbra Collaboration Server."
Date	Marzo 2009
Titolo della qualifica rilasciata	<b>IELTS 7</b>
Principali tematiche/competenze professionali possedute	Conseguito esame IELTS per la lingua inglese con punteggio 7 corrispondente ad un livello C1
Nome e tipo d'organizzazione erogatrice dell'istruzione e formazione	Politecnico di Torino

## Publicazioni e Conferenze

- Reina G., Milella A., Galati R., "Terrain assessment for precision agriculture using vehicle dynamic modelling", Biosystems Engineering, Vol. 162, pp. 124-139, 2017.
- R. Galati, G. Reina, A. Messina, A. Gentile, "Survey and navigation in agricultural environments using robotic technologies", AVSS 2017
- G. Reina, R. Galati, "Slip-based Terrain Estimation with a Skid-Steer Vehicle", International Journal of Vehicle Mechanics and Mobility, Volume 54, 2016 - Issue 10, June 2016
- R. Galati, N.I. Giannoccaro, A. Messina, G. Reina, "Kinematic-based localization of a skid-steer vehicle", The 24th International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2015, Advances in Intelligent Systems and Computing 371, DOI 10.1007/978-3-319-21290-6\_39
- The 24th International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2015.  
Discussion about: "Kinematic-based localization of a skid-steer vehicle"
- GAMM 86th Annual Scientific Conference in Lecce, 2015.  
Discussion about: "A kinematics approach based on an equivalent track for a skid-steering robot"
- R. Galati, N.I. Giannoccaro, A. Messina and G. Reina, "A kinematics approach based on an equivalent track for a skid-steering robot", 86th Annual Meeting of the International Association of Applied Mathematics and Mechanics (GAMM), 21 OCT 2015 | DOI: 10.1002/pamm.201510305
- International Summerschool on Agent-based Models of Creativity, Conference in Cortona, 2013.  
Discussion about: "Artificial Intelligence and cognitive mechanisms"

## Capacità e Competenze Personali

Altra(e) lingua(e)

Autovalutazione

Livello europeo (\*)

**Inglese**

**Francese**

Comprensione				Parlato				Scritto	
Ascolto		Lettura		Interazione orale		Produzione orale			
C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo
C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo	C1	Utente Autonomo

(\*) Quadro comune europeo di riferimento per le lingue

## Capacità e competenze sociali

Sono in grado di relazionarmi con persone di diversa nazionalità e cultura grazie all'esperienza maturata dai miei frequenti viaggi all'estero. Sono in grado di comunicare in modo chiaro e preciso, rispondendo a specifiche richieste della committenza e/o dell'utenza di riferimento grazie alle attività di relazione con la clientela e la rete di vendita che ho avuto in passato.

## Capacità e competenze organizzative

Sono in grado di organizzare autonomamente il lavoro, pianificando le attività secondo le loro priorità grazie alle diverse esperienze professionali elencate in precedenza nelle quali mi è sempre stato richiesto di gestire autonomamente gli incarichi riuscendo a rispettare le scadenze e gli obiettivi prefissati con successo.

Sono perfettamente in grado di gestire situazioni di stress e di organizzare al meglio il mio lavoro e quello degli altri al fine di ottimizzare i processi produttivi, minimizzare gli errori e migliorare le collaborazioni di squadra.

Grazie agli anni di esperienza accumulati nella gestione e organizzazione della produzione, ho acquisito delle capacità che mi permettono di massimizzare il rendimento lungo tutta la catena di produzione e assemblaggio ottimizzando anche il tempo dedicato alle singole attività.

## Capacità e competenze tecniche

Ho particolare esperienza nella realizzazione di apparati per la robotica mobile e di servizio, per sistemi meccanici e mecatronici; sono in grado di utilizzare macchinari per la lavorazione dei materiali, siano essi vetroresina, metalli o edili oltre a quelli tipici delle officine meccaniche per la riparazione di auto e motocicli. Ho anche una breve esperienza nella programmazione e nell'utilizzo di macchine utensili a controllo numerico e tornitrici di tipo Siemens; sono in grado di effettuare saldature a stagno, a cannello, a elettrodo ed al TIG. Sono in grado di effettuare operazioni di diagnosi sui sistemi meccanici ed elettromeccanici delle autovetture e dei motocicli, individuando i guasti e procedendo alla riparazione.

## Capacità e competenze informatiche

- Ottima conoscenza dei linguaggi C/C++, Java, Javascript, PHP, HTML, ASP, Assembler x86, C#;
- Installazione, configurazione di Wordpress e gestione dei relativi Plugin
- Utilizzo librerie per visione artificiale: OpenCV, PointCloud PCL
- Discreta conoscenza di SolidWorks 2016 per progettazione meccanica;
- Buona conoscenza del linguaggio VHDL per definire il funzionamento e la struttura di componenti hardware e circuiti integrati digitali, in particolare, DSP;
- Discreta conoscenza di software per progettazione, realizzazione e simulazione di circuiti elettrici;
- Buona esperienza d'uso del software MATLAB e dell'acquisizione di dati tramite schede analogiche esterne;
- Capacità di implementare gli algoritmi più diffusi e di realizzarne di nuovi per risolvere problemi di grado complesso;
- Conoscenza dell'ambiente Microsoft Visual Studio .NET;
- Esperienza pluriennale nella realizzazione di siti ed applicativi per il web, con gestione di pagine dinamiche e interrogazioni verso database relazionali, utilizzo di Joomla e Wordpress;

- Esperienza nell'affrontare problematiche legate allo studio di algoritmi per il rilevamento di collisioni tra oggetti di forma predefinita e non all'interno di ambienti virtuali bidimensionali;
- Capacità di gestire basi di dati come MySQL, Oracle, MS Access e IBM Informix integrando le loro funzionalità con applicazioni e strumenti di vario genere;
- Creazione/Editing video e audio per contenuti multimediali (conoscenza di Adobe Premier, Pinnacle Video Studio e altri);
- Discreta capacità di utilizzo di Adobe Photoshop, Paint Shop Pro;
- Buona esperienza nell'uso delle librerie grafiche SDL;
- Conoscenza avanzata dell'ambiente Unix e Mac (uso quotidiano), oltre all'ambiente di Microsoft Windows;
- Conoscenza dei principali protocolli di trasmissione per reti LAN e Internet e relativi criteri di operatività;
- Capacità di gestire via FTP un server remoto, via client o da riga di comando;

**Capacità e competenze artistiche**

Sono un amante della musica, in ogni suo genere e forma, ho imparato a suonare la chitarra classica ed elettrica come autodidatta; mi piace scrivere poesie e leggere romanzi di fantascienza.

**Altre capacità e competenze**

Da sempre coltivo la passione per la meccanica e per questo mi dedico alla ristrutturazione e alla riparazione di motociclette sia da strada che da motocross oltre che di autovetture cercando, anche, di migliorarne le prestazioni e ottimizzare i sistemi progettati dalla relativa casa madre. Ho realizzato un sistema di accensione elettronica in grado di poter essere usato su qualsiasi tipo di motore e completamente configurabile e adattabile.

Sono un amante della cultura orientale e, in particolare, di quella giapponese; preferisco leggere lavori su filosofia e psicologia.

Sono inventore dei seguenti brevetti di invenzione e di design:

- "Macchina automatizzata per la vagliatura di terreni sabbiosi" (Numero: 0001416811)
- "Modello ornamentale per unita' mobile cingolata" (Numero: 0000102557)

Pratico sport come le arti marziali, la boxe e il motocross.

**Patente**

Patente B e A3

**Privacy**

In riferimento al decreto legislativo 196/03 sulla tutela del trattamento dei dati personali, autorizzo espressamente l'utilizzo dei dati personali e professionali riportati nel mio curriculum per le esigenze di selezione e per una migliore valutazione della mia candidatura all'assunzione.

Lecce, 26 Aprile 2018

Firma

Rocco Galati

