

Claudio Caccia

Curriculum Vitae

"All models are wrong, but some are useful" George E.P. Box

Esperienze Lavorative

Principali

2012-attuale **Simulation Engineer**, *Atos S.p.A.*, Sesto Calende, impiegato.

Progettazione, dimensionamento e verifica di elettrovalvole oleodinamiche, ottimizzazione delle performance mediante strumenti di Virtual Prototyping. In particolare:

- Simulazione fluidodinamica (CFD) fine di:
 - stimare le performance di componenti nuovi
 - ottimizzare le portate di componenti esistenti
 - determinare le forze che agiscono su elementi mobili
- Calcolo strutturale (FEM) al fine di:
 - determinare sforzi e deformazioni di componenti
 - stabilire ed ottimizzare le sezioni critiche
 - analizzare le frequenze proprie e la risposta in frequenza
- o Utilizzo di tecniche di DoE per la ricerca delle condizioni di funzionamento ottimali minimizzando il numero di prove o simulazioni
- Testing a banco (supervisione ed esecuzione) per la verifica delle simulazioni effettuate
- o Simulazione di sistemi idraulici per la definizione delle performance e determinazione della componentistica più adatta alle esigenze del cliente

2008–2012 **Firmware Engineer**, *Atos S.p.A.*, Sesto Calende, impiegato.

Sviluppo Firmware di attuatori elettroidraulici per il controllo di portata, di pressione, di forza e di posizione. In particolare:

- o Implementazione di algoritmi di controllo per movimentazione assi oleodinamici definendo:
 - modi di funzionamento
 - logiche di transizione
 - sequenze automatiche programmabili di lavoro
 - profili di velocità
- o Testing a banco dei prototipi realizzati
- o Ottimizzazione dei parametri di controllo dei componenti da immettere in produzione

- 2007–2008 **Assegnista di Ricerca**, *Università di Milano Bicocca*, Dipartimento di Informatica. Collaborazione con il team di ricerca in *Intelligenza Artificiale* e *Robotica* con i seguenti compiti:
 - Partecipazione al progetto di ricerca Rawseeds (www.rawseeds.org). Obiettivo del progetto: pubblicazione di dati utili allo sviluppo ed alla verifica di algoritmi di SLAM (Simultaneous Localization and Mapping). Attività svolte:
 - progettazione e realizzazione di piattaforme robotiche
 - equipaggiamento con sensori
 - esecuzione delle campagne di acquisizione
 - Sviluppo di robot per il Progetto *Robocup* (www.robocup.org): progettazione di componenti e delle piattaforme
- 2004–2007 **Proposal Engineer**, *Siemens*, Milano, collaboratore a progetto.

Progettazione e dimensionamento di sistemi informativi, di gestione ed archiviazione dati nel campo medicale, in particolare per il trattamento e la conservazione di dati ed immagini provenienti da apparecchiature diagnostiche digitali $(TAC, RM \dots)$

2000–2003 Collaboratore alla Ricerca, Politecnico di Milano, sede di Como.

Attività di didattica, ricerca e consulenza per il Dipartimento di Ingegneria Gestionale nella sede di Como, in particolare:

- o collaborazioni con aziende tessili del territorio comasco finalizzate alla caratterizzazione ed al miglioramento della qualità dei tessuti
- o didattica presso il polo di Como, svolgendo esercitazioni relative a corsi di *Impianti Tessili* e *Gestione della Produzione Industriale*
- o permanenza presso l'*ETH* di Zurigo e collaborazione allo sviluppo di una macchina automatica per la realizzazione di test meccanici sui tessuti
- 1999 Ingegnere di Qualità di Processo, Magneti Marelli, Corbetta, impiegato.

Analisi dei processi di produzione e montaggio, controllo difettosità dei componenti prodotti ed acquisiti per alcune linee della divisione *Quadri di Bordo*.

Varie

2003 **Consulente**, Successori Cattaneo S.p.A., Albese con Cassano.

Analisi ed ottimizzazione dei parametri di configurazione di:

- o telai a proiettile per la produzione di tessuti serici con l'obiettivo di ridurre le difettosità causate dagli arresti
- o una macchina per l'ispezione visiva automatizzata dei tessuti
- 2003 **Consulente**, *Microsystems srl.*, Milano.
 - o progettazione e messa in funzione di una macchina per la produzione di oggetti in cera
 - o progettazione della meccanica di un robot per sorveglianza e telemedicina
- 2003 Collaboratore, Raff Progetti srl., Galliate.

Progettazione, modellazione numerica e simulazione di sistemi e componenti, in dettaglio:

- o dimensionamento di un riduttore epicicloidale
- o analisi FEM di una reggiatrice
- o simulazione e dimensionamento di impianti antincendio
- o progettazione di un sistema di scarico a vuoto

Formazione

2009–2013 Laurea magistrale in Ingegneria Informatica, Politecnico, Milano, 110.

2005–2007 Laurea triennale in Ingegneria Informatica, *Politecnico*, Milano, *110 cum laude*. Laurea online: www.laureaonline.polimi.it

1992–1998 Laurea in Ingegneria Meccanica, Politecnico, Milano, 100/100.

Laurea quinquennale

1987–1992 diploma di Liceo Classico, Liceo Ginnasio D. Crespi, Busto Arsizio, 60/60.

Tesi

Data 23/07/2013

Titolo Mitosis detection in histological images: Algorithms based on machine learning and their performance compared to humans

Supervisori Professor Vincenzo Caglioti & ing. Alessandro Giusti

Descrizione La tesi confronta le abilità di umani ed algoritmi di machine learning di identificare

mitosi in immagini istologiche a parità di condizioni

Data 25/09/2007

Titolo Applicazione di metodologie di apprendimento per rinforzo ad un robot mobile a

pendolo inverso

Descrizione L'elaborato descrive applicazione del metodo di apprendimento NFQ per consentire

ad un robot a pendolo inverso di trovare e mantenere l'equilibrio in modo rapido ed

efficiente.

Data 08/06/1998

Titolo Simulazione del disallineamento nei giunti rigidi dei rotori

Supervisore Professor Nicolò Bachschmid

Descrizione La tesi confronta i risultati sperimentali ricavati da un rotore campione con un

modello *FEM* sviluppato per descrivere il disallineamento.

Conoscenze Informatiche

Linguaggi

Avanzato PYTHON, C/C++

Intermedio LATEX, JAVA, OpenModelica, SQL

Base CUDA, HTML, Ruby, R

Software e Sistemi

Avanzato Linux, Code Saturne, Code Aster, MATLAB

Intermedio OpenOffice, CREO ELEMENTS, ABAQUS, OPENFOAM

Base SOLIDWORKS, SOLIDEDGE

Hardware

piattaforme ARM CORTEX M3-M4, Arduino

Conoscenze Linguistiche

Italiano madrelingua

Inglese C1 - livello avanzato

Tedesco A2 - livello elementare

Riconoscimenti

- 2015 Completamento dei corsi base e avanzato su OpenFOAM presso www.technicalcourses.net
- 2014 Pubblicazione dell'articolo "A Comparison of Algorithms and Humans for Mitosis Detection" nei Proceedings of International Symposium on Biomedical Imaging (ISBI)
- 2006 Completamento del primo livello di corso di Project Management presso Siemens

Interessi

- Basket
- Enigmistica
- 3D Printing

- Crossfit
- MOOCs