

Mattia Franzin

Numero di telefono: (+39) 3925019733 (Cellulare) | **Indirizzo e-mail:** mattia2700franzin+jobs@gmail.com |

Indirizzo: 31024, Ormelle, Italia (Abitazione) | **Indirizzo:** 38122, Trento, Italia (Abitazione fuorisede)

● ESPERIENZA LAVORATIVA

01/02/2023 – ATTUALE Trento, Italia

JUNIOR SOFTWARE ENGINEER FONDAZIONE BRUNO KESSLER (DIGITAL HEALTH INNOVATION LAB)

- Mantenere e aggiungere funzionalità al chatbot integrato in un'app pensata per seguire le donne in gravidanza (Java, microservizio)
- Mantenere e aggiungere funzionalità ad un sito per facilitare la creazione di dialoghi per chatbot (Vue 3, TypeScript, CSS/Tailwind)
- Creazione di una nuova libreria per facilitare la creazione e la gestione di uno o più chatbot (Python)
- Creazione di un chatbot per un'app di ricerca sullo stress (Python/Docker/Kubernetes, microservizio)
- Monitoraggio di metriche relative ai chatbot tramite interfacce su Grafana, con instrumentazione del relativo codice

09/2021 – ATTUALE Trento, Italia

SOFTWARE ENGINEER E-AGLE TRENTO RACING TEAM

All'interno del team di Formula SAE mi sono occupato di scrivere un parser GPS, mantenere e aggiornare una libreria di supporto per gestire l'invio e la ricezione di messaggi attraverso il CAN bus della macchina; ho poi aggiunto funzionalità e corretto bug nel software della telemetria. Ora sono membro della divisione Driverless, cercando di rendere a guida autonoma l'attuale macchina.

02/2022 – 19/09/2022 Trento, Italia

TIROCINIO INTERNO UNIVERSITÀ DI TRENTO

Sistema di navigazione autonoma per robot di terra: l'interfaccia già presente con i sensori del robot è stata integrata nello stack di navigazione di ROS2 permettendogli di muoversi evitando ostacoli, il tutto affiancato ad un sistema di planning necessario per eseguire spostamenti automaticamente

03/09/2017 – 28/09/2017 Oderzo, Italia

ALTERNANZA SCUOLA-LAVORO ALGORTIMA S.R.L.

Creazione catalogo su Excel, inserimento dati su CMS, aggiunta contenuti su pagina Web

● ISTRUZIONE E FORMAZIONE

12/09/2022 – ATTUALE Trento, Italia

LAUREA MAGISTRALE IN ARTIFICIAL INTELLIGENCE SYSTEMS Università degli Studi di Trento

Sito Internet <https://www.unitn.it/>

15/09/2019 – 19/09/2022 Trento, Italia

LAUREA TRIENNALE IN INFORMATICA Università degli Studi di Trento

Voto finale 110 |

Tesi Drone Surveillance: a ROS2 solution for ground robots autonomous navigation, with automatic mission controls

Indirizzo Via I° Maggio 3, 31045, Motta di Livenza, Italia |

Sito Internet https://www.antonioscarpa.edu.it/pvw/app/TVII0004/pvw_sito.php

● **COMPETENZE LINGUISTICHE**

Lingua madre: **ITALIANO**

Altre lingue:

	COMPRENSIONE		ESPRESSIONE ORALE		SCRITTURA
	Ascolto	Lettura	Produzione orale	Interazione orale	
INGLESE	B2	B2	B2	B2	B2

Livelli: A1 e A2: Livello elementare B1 e B2: Livello intermedio C1 e C2: Livello avanzato

● **COMPETENZE DIGITALI**

Problem Analysis & Problem Solving | Docker, docker-compose | C,C++,Java,Python | Framework ROS e ROS2 | Linux Knowledge | Node.js Express | Git, GitHub & GitLab | Vue 3 | Javascript, Typescript, CSS, Tailwind | PyTorch | NLP (Sentiment Analysis, Topic Detection, Chatbot) | Computer Vision

● **PROGETTI**

Progetto di Ingegneria del Software

Sviluppo in Node.js di API RESTful (documentate con Swagger) per effettuare la prenotazione di campetti, con integrazione di API Braintree/PayPal (Sandbox). Successivamente, usando React Native è stato predisposto un frontend sottoforma di app Android.

Link <https://github.com/amen-unitn/campettiamo-api/wiki>

Progetto di tirocinio/tesi

Sistema di navigazione autonoma per robot di terra: l'interfaccia già presente (usata per rendere disponibile i dati letti dai sensori del robot) è stata integrata nello stack di navigazione di ROS2, permettendo al robot di muoversi evitando ostacoli; grazie all'integrazione di un sistema di planning sviluppato da un altro studente, è possibile definire una serie di destinazioni ad alto livello

Link <https://github.com/Mattia2700/internship>

Progetto di Robotica

Sviluppo di un sistema facente uso di un braccio robotico, che, con l'ausilio di una videocamera, sappia riconoscere blocchi LEGO su un tavolo (con diverse angolazioni) e classificarli correttamente, ponendoli su un altro tavolo

Link <https://github.com/ros-unitn/playground>
