

# Mattia Franzin

---

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

---

- 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

08/2014 – 07/2019 Motta di Livenza, Italia

**DIPLOMA DI LICEO SCIENTIFICO OPZIONE SCIENZE APPLICATE** Istituto Superiore Antonio Scarpa

---

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

**Sito Internet** [https://www.antonioscarpa.edu.it/pvw/app/TVII0004/pvw\\_sito.php](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	
<b>INGLESE</b>	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>

---

*Autorizzo il trattamento dei miei dati personali presenti nel CV ai sensi dell'art. 13 d. lgs. 30 giugno 2003 n. 196 - "Codice in materia di protezione dei dati personali" e dell'art. 13 GDPR 679/16 - "Regolamento europeo sulla protezione dei dati personali".*