



## Contatti



+39 3806405995



perrelli.michele.8@gmail.com



[www.linkedin.com/in/michele-perrelli-3490331b1](https://www.linkedin.com/in/michele-perrelli-3490331b1)



github link

## Lingue

**Italiano** Madrelingua

**Inglese** Avanzato

## Conoscenze

- Interpretazione e implementazione dei linguaggi Java e C
- Padronanza di linguaggi di scripting di Shell quali BASH per piattaforme UNIX-Like
- Buona conoscenza di Python
- Utilizzo basilare dei database SQL
- Ottima conoscenza di MATLAB e Simulink
- Ottima conoscenza di CubeMX e CubelDE
- Buone conoscenze di Jira, AzureDevOps e Confluence



Bari (BA), 01/03/1999

# Michele Perrelli

Laureando in Ing. Robotica | Consulente IT

## Istruzione e formazione

**BARI, 2021 - IN CORSO | POLITECNICO DI BARI**

Laurea Magistrale in Ing. Dell'Automazione, Robotics

**BARI, 2017 - 2021 | POLITECNICO DI BARI**

Laurea Triennale in Ing. Informatica e dell'Automazione

**BARI, 2012 - 2017 | L. S. S. "A. SCACCHI"**

Maturità scientifica

## Esperienza professionale

**2021 - IN CORSO | CONCEPT REPLY**

Lavoro part-time presso la divisione Concept Engineering IT Reply, dedicandomi ad applicazioni IoT e a sviluppo di soluzioni di Machine Learning. Durante il primo periodo di lavoro ho realizzato, mediante un MCU avanzato, un sistema automatizzato per il controllo della temperatura, affiancando un tesista magistrale. Nell'ultimo anno ho acquisito esperienza nel settore di Testing.

**2020 | MAV-REALITY**

Come collaboratore esterno di una realtà che si occupa di AR e VR acquisito esperienza con il linguaggio C# e il motore grafico Unity, collaborando per la realizzazione di un gioco rompicapo a livelli, sviluppato con Unity.

## Progetti

- Camera Termostatica con STM32F446RE, realizzato con CubeMX e CubelDE, con trasmissione dei dati a broker MQTT. Selezionato da #ETCLab per essere presentato all'evento NeaPolis Innovation Technology Day 2023
- Pendolo Inverso con STM32, realizzato con Vscode, CubeMX e CubelDE
- Data Model: realizzazione di una rete neurale per ph-Neutralization
- Recupero e implementazione di un sistema di controllo di un manipolatore Katana tramite STM32
- Mini-frigo smart, con automatizzazione dei processi mediante Power Automate
- ROS: realizzazione di un progetto di simulazione robotica utilizzando ROS, Gazebo e RViz. Il progetto include l'implementazione di un robot all'interno di un ambiente simulato, al quale vengono fatti eseguire compiti specifici
- Tesi Triennale progettuale sull'applicazione del Deep Reinforcement Learning ai Veicoli Autonomi, sviluppata mediante l'utilizzo di MATLAB, Simulink e SUMO (Simulation of Urban Mobility).