



Noemi La Torre

Dottoranda Magistrale in Ingegneria Informatica (LM-32)

- residente a Carinola (CE)
- nazionalità italiana

Competenze

- Machine Learning
- Deep Learning
- Computer vision
- Control systems

Linguaggi

- c++
- Python
- JavaScript
- MATLAB
- Html
- Css

Profilo

Neolaureata **magistrale** in **Ingegneria Informatica**, con curriculum in Intelligenza Artificiale e Robotica. Ho sviluppato progetti in deep learning, visione artificiale e controllo robotico, acquisendo solide competenze tecniche e capacità di problem solving. Curiosa e motivata, cerco di trasformare la passione per la tecnologia in soluzioni concrete e innovative. Alla ricerca di opportunità professionali che mi permettano di crescere e contribuire allo sviluppo di sistemi intelligenti e avanzati.

Istruzione

Settembre 2025

Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica - curriculum in Intelligenza artificiale e robotica

Università degli Studi di Cassino e del Lazio Meridionale
voto: 110 e Lode

Dicembre 2022

Laurea Triennale in Ingegneria informatica e dell'Informazione

Università degli Studi di Siena

Luglio 2016

Diploma liceo scientifico - opzione scienze applicate

Liceo Scientifico Ettore Majorana di Sessa Aurunca

Progetti

Tesi Magistrale – Teleoperazione sub-acquea in condizioni di comunicazione degradate

05/2025 –
09/2025

Università di Cassino

Tesi magistrale in Ingegneria Informatica. Emulazione di un sistema di teleoperazione subacquea (onshore – offshore) in scenari con comunicazione degradata, con particolare focus sulla latenza, utilizzando un prototipo a base fissa (Franka Emika Panda).

🔗 Repository

Blood Cells Recognition and Classification

04/2025 –
07/2025

Università di Cassino

Sviluppato un sistema AI per rilevare e classificare cellule del sangue infette da Plasmodium vivax tramite Deep Learning e Machine Learning.

🔗 Repository

Strumenti

- Simulink
- ROS1
- LabVIEW
- PyTorch
- TensorFlow

Lingue

- Italiano
- Inglese

Contatti

- ☎ +39 3270630814
- ✉ latorre.noemi17@gmail.com
- 🌐 github.com/noemilatorre
- 🌐 noemilatorre.github.io

TurtleBot3 Lane Following & Traffic Light Recognition

03/2025 –
06/2025

Università di Cassino

TurtleBot3 Waffle Pi in grado di navigare autonomamente all'interno di una corsia, fermarsi ai semafori e riconoscere segnali stradali come lo STOP. Il sistema integra tecniche di visione artificiale e controllo robotico per simulare scenari di guida autonoma.

🔗 Repository

Controllore per manipolatore Kinova Gen3 (7DoF)

09/2024 –
01/2025

Università di Cassino

Sviluppo di un controllore di cinematica inversa per il manipolatore Kinova Gen3: controllo di posizione e orientamento, anche con ottimizzazione della ridondanza.

🔗 Repository

Traffic light detection and recognition

02/2024 –
07/2024

Università di Cassino

Sviluppo di un sistema di image processing con OpenCV per il riconoscimento dello stato semaforico in diverse condizioni di luce. Segmentazione, analisi dei contorni e bilanciamento del colore.

🔗 Repository

E-Lectra Challenge 2024

09/2023 –
01/2024

Università di Cassino

Sviluppo per l'azienda e-Lectra s.r.l. di un'app Java con GUI per il controllo di un PowerTrain elettrico, con comunicazione CAN via adattatore PCAN-USB.

🔗 Repository

ROBILAUT - Controllo del Moto di un Robot Mobile

09/2023 –
01/2024

Università di Cassino

Controllo di un robot mobile unicycle (ROBILAUT) mediante Filtro di Kalman per la stima dello stato e controllore MPC con e senza vincoli.

🔗 Repository

Tesi Triennale – Analisi e Controllo di un Manipolatore Robotico AL5D

12/2022

Università degli Studi di Siena

Progettazione di un controllore per il braccio robotico AL5D (5 DOF): analisi cinematica, sollevamento oggetti e implementazione su Arduino Mega 2560.

Noemi La Torre