



# Noemi La Torre

Dottoressa 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 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 subacquea 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 7 DoF).

🔗 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 tecniche di Deep Learning e Machine Learning.

🔗 Repository

## Strumenti

- Simulink
- ROS1
- OpenCV
- PyTorch
- TensorFlow
- LabVIEW

## Lingue

- Italiano
- Inglese

## Contatti

- ☎ +39 3270630814
- ✉ [lаторre.noemi17@gmail.com](mailto:lаторre.noemi17@gmail.com)
- 🐙 [github.com/noemilatorre](https://github.com/noemilatorre)
- 🌐 [noemilatorre.github.io](https://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 interfaccia grafica in Java 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 uniciclo (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