

Nicola Saltarelli, Ing. Informatico e dell'Automazione

✉ nicolasaltarelli2001@gmail.com

🐙 @sltncl

🌐 Nicola Saltarelli

🌐 <https://sltncl.github.io>



Chi sono

Mi chiamo Nicola Saltarelli, nato a Foggia il 2 giugno 2001, e sono attualmente iscritto al secondo anno del corso di Laurea Magistrale in Ingegneria dell'Automazione presso il Politecnico di Bari.

Durante il mio percorso accademico, ho partecipato a vari progetti accademici e personali, che mi hanno permesso di mettere in pratica le conoscenze acquisite e di sviluppare competenze trasversali come il problem solving e il lavoro di squadra.

Sono una persona determinata, orientata al raggiungimento degli obiettivi, e animata da un forte desiderio di apprendimento continuo. Aspiro a contribuire allo sviluppo di tecnologie innovative in grado di influenzare positivamente il futuro.

Formazione

- 2023 – now ■ **Laurea magistrale** in Ingegneria dell'Automazione presso il Politecnico di Bari.
- 2020 – 2023 ■ **Laurea triennale** in Ingegneria Informatica e dell'Automazione presso il Politecnico di Bari.
Titolo tesi: *Identificazione e controllo di ordine frazionario di motori in corrente continua*.
Votazione: 110/110 con lode
- 2015 – 2020 ■ **Diploma di maturità** in Amministrazione, Finanza e Marketing con articolazione in Sistemi Informativi Aziendali presso I.T.E.T. Blaise Pascal.
Votazione: 100/100

Competenze

- Programmazione ■ Java, Python, R, SQL, JavaScript, C++, HTML, CSS, NodeJS, ReactJS, VHDL, \LaTeX
- Automazione ■ Matlab, Simulink, Solidworks, LabView, Fritzing, NI Multisim, ROS, Docker.
- Lingue ■ Italiano: madrelingua. Inglese: livello B2.

Progetti

- Motion control with Neural Network ■ Controllo del moto di un manipolatore a 6 gradi di libertà con reti neurali.
- Snake on FPGA DE10-Lite ■ Implementazione del gioco Snake sulla scheda FPGA DE10-Lite usando VHDL
- Position control of linear actuator ■ Implementazione di un sistema di controllo della posizione di un attuttore lineare.
- Trajectory Planning for Niryo Ned 2 ■ Materiale e codice per la pianificazione della traiettoria per il robot Niryo Ned 2.
- JustChat ■ Progetto per un'applicazione web di messaggistica simile a WhatsApp Web.