

Nicola Saltarelli, Ingegnere dell'Automazione

✉️ nicolasaltarelli2001@gmail.com

👤 @sltncl

linkedin Nicola Saltarelli

🌐 <https://sltncl.github.io>



Chi sono

Mi chiamo Nicola Saltarelli, sono nato a Foggia il 2 giugno 2001 e sono un neolaureato in Ingegneria dell'Automazione presso il Politecnico di Bari.

Durante il mio percorso accademico ho partecipato a diversi progetti, sia accademici che personali, che mi hanno permesso di applicare concretamente le conoscenze acquisite e di sviluppare competenze trasversali come il problem solving e il lavoro di squadra.

Mi considero una persona determinata, orientata agli obiettivi e motivata da un forte desiderio di apprendimento continuo. Aspiro a contribuire allo sviluppo di tecnologie innovative capaci di avere un impatto positivo sul futuro.

Formazione

- 2023 – 2025 📚 **Laurea magistrale** in Ingegneria dell'Automazione presso il Politecnico di Bari.
Titolo tesi: *Online Reinforcement Learning for Adaptive Gain Tuning in Image-Based Visual Servoing — [Visualizza Tesi]*.
Votazione: 110/110 con lode.
- 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

Competenze

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

Progetti

- Online RL for Adaptive Gain Tuning in IBVS 📚 Implementazione di un controllore IBVS adattivo per manipolatore UR5e basato su Reinforcement Learning.
- Turtlebot3 autonomous exploration 📚 Implementazione di un sistema di esplorazione autonomo basato su TurtleBot3, ROS2 e Gazebo.
- 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 attuatore lineare.
- Trajectory Planning for Niryo Ned 2 📚 Materiale e codice per la pianificazione della traiettoria per il robot Niryo Ned 2.