

# Nicola Saltarelli, Ingegnere dell'Automazione

✉ nicolasaltarelli2001@gmail.com

🐙 @sltncl

🌐 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<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X**
- 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 | <b>Implementazione di un controllore IBVS adattivo per manipolatore UR5e basato su Reinforcement Learning.</b> |
| Turtlebot3 autonomous exploration          | <b>Implementazione di un sistema di esplorazione autonomo basato su TurtleBot3, ROS2 e Gazebo.</b>             |
| Motion control with Neural Network         | <b>Controllo del moto di un manipolatore a 6 gradi di libertà con reti neurali.</b>                            |
| Snake on FPGA DE10-Lite                    | <b>Implementazione del gioco Snake sulla scheda FPGA DE10-Lite usando VHDL</b>                                 |
| Position control of linear actuator        | <b>Implementazione di un sistema di controllo della posizione di un attuatore lineare.</b>                     |
| Trajectory Planning for Niryo Ned 2        | <b>Materiale e codice per la pianificazione della traiettoria per il robot Niryo Ned 2.</b>                    |