



## PROFILO

Dottorando in Automotive per una Mobilità Intelligente presso il Dipartimento di Ingegneria Industriale dell'Università di Bologna. La sua attività di ricerca si inserisce all'interno della robotica collaborativa, con particolare interesse per la comanipolazione Dual-Arm ed il Controllo Ottimo dei Manipolatori Seriali.

Persona calma e paziente, adattabile ai cambiamenti e determinata quando c'è da lavorare sodo.

## FORMAZIONE

<i>Set2008</i>	<b>Maturità Scientifica</b>	
<i>Lug2013</i>	Liceo G. Salvemini Sorrento (NA)	100/100 con lode
<i>Set2013</i>	<b>Laurea Triennale in Ingegneria Meccanica</b>	
<i>Ott2016</i>	Alma Mater Studiorum – Università di Bologna	110/110 con lode
<i>Set2016</i>	<b>Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica</b>	
<i>Mar2019</i>	Alma Mater Studiorum – Università di Bologna	110/110 con lode
<i>Nov2019</i>	<b>Dottorato di Ricerca in Automotive per una Mobilità Intelligente</b>	
<i>-in corso</i>	Alma Mater Studiorum – Università di Bologna	



### Sito web personale

[www.unibo.it/sitoweb/roberto.dileva](http://www.unibo.it/sitoweb/roberto.dileva)

## PROGETTI

<i>Mar2016</i>	<b>Tirocinio Curriculare Laurea Triennale</b>	<b>Relatore</b>
<i>Lug2016</i>	Analisi e Progettazione di Sistemi Robotici per Applicazioni Industriali DIN – Università di Bologna	Prof. Marco Carricato <b>Correlatore</b> PhD Claudio Mazzotti
<i>Lug2016</i>	<b>Tesi Triennale</b>	<b>Relatore</b>
<i>Ott2016</i>	Progettazione e Prototipia di un Polso Robotico ad Architettura Sferica DIN – Università di Bologna	Prof. Marco Carricato <b>Correlatore</b> PhD Claudio Mazzotti
<i>Mar2018</i>	<b>Tirocinio Curriculare Laurea Magistrale</b>	<b>Relatore</b>
<i>Lug2018</i>	Analisi, Progettazione e Prototipia di Sistemi Meccatronici per Applicazioni Industriali DIN – Università di Bologna	Prof. Marco Carricato <b>Correlatore</b> Edoardo Idà
<i>Set2018</i>	<b>Tesi Magistrale</b>	<b>Relatore</b>
<i>Feb2019</i>	Synthesis and Kinematic Analysis of a Passive 6-dof Parallel Mechanism for Human-Robot Interaction Laboratoire de Robotique – Université Laval	Prof. Marco Carricato <b>Correlatori</b> Prof. Clément Gosselin PhD Francesco Meoni
<i>Mag2019</i>	<b>Assegno di Ricerca</b>	<b>Supervisore</b>
<i>Ott2019</i>	Robotica Mobile Interoperativa e Celle di Produzione CIRI MAM – Università di Bologna	Prof. Marco Carricato

### Lingue

Italiano (madrelingua)	● ● ● ● ● ●
Inglese	● ● ● ● ● ●
Francese	● ● ● ● ● ●

### Hobby e Passioni



Pallavolo



Calcio



Musica



Cucina



Matematica



Escursioni

## Hard Skills

Robotica  
ROS, Rviz, Python

Progettazione Meccanica  
PTC Creo

Informatica (alto livello)  
Matlab, Maple, Wolfram  
Mathematica

Stampa 3D

Meccanica delle Macchine

Pacchetto Office  
Word, PowerPoint, Excel

## Soft Skills

Public Speaking

Team Work

Problem Solving

Flessibilità

Pianificazione

Scientific Writing

## ESPERIENZE

Set2008 **Pallavolo Agonistica**  
Mag2013 ASD Folgore Massa (NA)

Set2018 **Preparazione Tesi Magistrale all'estero**  
Feb2019 Laboratoire de Robotique – Université Laval, Québec City (Canada)

Giu2019 **Ricercatore in visita**  
Lug2019 IRIS Lab – Universidade de Aveiro, Aveiro (Portugal)

Feb2020 **Tutor Didattico**  
Set2020 Meccanica degli Azionamenti T – Laurea in Ingegneria Meccanica  
Università di Bologna

Ott2020 **Dottorando in visita**  
Mar2021 Institut für Robotik – Johannes Kepler Universität, Linz (Austria)

Feb2021 **Tutor Didattico**  
Set2021 Meccanica delle Macchine M – Laurea Magistrale in Ingegneria  
Meccanica  
Università di Bologna

Feb2022-  
in corso **Tutor Didattico**  
Meccanica delle Macchine M – Laurea Magistrale in Ingegneria  
Meccanica  
Università di Bologna

## PREMI E RICONOSCIMENTI

Mar2019 Vincitore del Premio di Laurea 'Ettore Funaioli'

## PUBBLICAZIONI SCIENTIFICHE

September  
2020 Baldassarri A., Innero G., Di Leva R., Palli G., Carricato M.,  
"Development of a Mobile Robotized System for Palletizing Applications",  
*IEEE 25<sup>th</sup> International Conference on Emerging Technologies and  
Factory Automation (ETFA)*, pp. 395 – 401, September 2020.  
[10.1109/ETFA46521.2020.9212124](https://doi.org/10.1109/ETFA46521.2020.9212124)

2021 Aleotti J., Baldassarri A., Bonfe M., Carricato M., Chiaravalli D., Di Leva  
R., Fantuzzi C., Farsoni S., Innero G., Rizzini D.L., Melchiorri C., Monica  
R., Palli G., Rizzi J., Sabattini L., Sampietro G., Zaccaria F., "Toward  
Future Automatic Warehouses: An Autonomous Depalletizing System  
based on Mobile Manipulation and 3D Perception", *APPLIED SCIENCES*,  
2021, 11, pp. 1 – 19.  
[10.3390/app11135959](https://doi.org/10.3390/app11135959)

December  
2021 Di Leva R., Carricato M., Gatringer H., Müller A., "Time-Optimal  
Trajectory Planning for Anti-Sloshing 2-Dimensional Motions of an  
Industrial Robot", *IEEE 20<sup>th</sup> International Conference on Advanced  
Robotics (ICAR)*, pp. 32 – 37, December 2021.  
[10.1109/ICAR53236.2021.9659383](https://doi.org/10.1109/ICAR53236.2021.9659383)

December  
2021 Di Leva R., Carricato M., Gatringer H., Müller A., "Sloshing Dynamics  
Estimation for Liquid-filled Containers under 2-Dimensional Excitation",  
*10<sup>th</sup> ECCOMAS Thematic Conference on MULTIBODY DYNAMICS*, pp.  
80 – 89, December 2021.  
[10.3311/ECCOMASMBD2021-274](https://doi.org/10.3311/ECCOMASMBD2021-274)