



Giuseppe Di Napoli

Fecha de nacimiento: 15/08/1984; Edad: 33 años.

Lugar de nacimiento: Cefalù (Palermo), Sicilia, Italia.

Residencia actual: Naucalpan, Estado de México.

Estado Civil: Casado.

Status Migratorio: Residente temporal hasta el 30/05/2018.

CELULAR 0052 55 2038 7236.

WHATSAPP 0039 327 0636817.

E-MAIL: g.dinapoli1984@gmail.com - SKYPE: *sepe-giuseppe*

EDUCACIÓN

- **Maestría:** Ingeniería en Automatización, Universidad de Pisa (Università di Pisa), Pisa (Italia), Noviembre 2015, calificación: **108/110**; Título de Tesis: "*Diseño, simulación y desarrollo de un control descentralizado para un manipulador robótico*".
- **Ingeniería:** Ingeniería en Automatización, Universidad de Palermo (Università degli Studi di Palermo), Palermo (Italy), Marzo 2010, calificación: **102/110**; Título de Tesis: "*Programación de robots mediante encoder*".

EXPERIENCIA LABORAL

- Intermediario de negocios para DMP Electronics 07/2016 – 06/2017 (empresa italiana de grifería electrónica).
País de asignación: México.
Actividades principales: prospección de clientes, plan comercial, presentación a clientes y apertura al mercado mexicano.
Motivo de salida: renuncia para mejora económica porque el pago era sólo por comisión.
- Free lancer: reporte en telemetría para la dinámica del vehículo 2014.
- Free lancer: reporte en ejercicios llevado a cabo en lecciones académicas para cibernética fisiológica 2013.
- Gestión Inmobiliaria 2002 - 2008.

PUBLICACIÓN

- Author: Giuseppe Di Napoli, Alessandro Filippeschi, Matteo Tanzini, Carlo Alberto Avizzano. "A novel control strategy for youBot arm", in 2016 Publisher in Industrial Electronics Society , IECON 2016 - 42nd Annual Conference of the IEEE.
Sitio web: <http://ieeexplore.ieee.org/document/7793658/>

IDIOMAS

- **Italiano:** Lengua materna.
- **Inglés:** 75%.
- **Español:** 80%.

MANEJO DE SOFTWARE

- **Sistemas Operativos:**
 - Windows 10 y anteriores.
 - Ubuntu 12.04.
- **Programas de computación:**
 - Dominio de MS Office: Word, Excel, PowerPoint.
 - AutoCAD 2D y 3D.
 - MatLab.
 - Simulink.
 - Mathematica.
 - C++.
 - Labview.
 - ROS.

APORTACIÓN PROFESIONAL

- **Robótica 1:** Estudios cinemático y dinámico de un robot paralelo reactionless 3DOF.
- **Robótica 2:** Aplicación de sinergias de postura en una mano robotizada a 16GDL.
- **Mecatrónica:** Desarrollo e implementación de un control basado en DSC para una plataforma CREATE.