

INFORMAZIONI PERSONALI	Giovanni Mottola		
	Data di nascita: 10/08/1990 Indirizzo: Via dei Carrettieri, 11/2 – C.A.P. 40134 – Bologna (BO), Italia Telefono: 340-2731224 Sesso: Maschio	Luogo: Bologna (BO), Italia Mail: gmottola@unimore.it Nazionalità: Italiana	
DIPENDENTE PRESSO	Università di Modena e Reggio Emilia		
ATTUALE IMPIEGO			
16/03/2020 – presente	Assegnista di ricerca Dipartimento di Scienze e Metodi dell'Ingegneria (DISMI) Università degli Studi di Modena e Reggio Emilia Attività di ricerca: Algoritmi per la diagnostica di sistemi oleodinamici Settore: Analisi di sistemi meccanici		
ESPERIENZA PROFESSIONALE			
01/02/2019 – 31/01/2020	Assegnista di ricerca Attività di ricerca: Analisi e verifica di riduttori a ingranaggi		
01/11/2015 – 29/03/2019	Dottorando Attività di ricerca: Analisi dinamica di robot a cavi		
01/05/2015 – 31/10/2015	Assegnista di ricerca Attività di ricerca: Sistemi automatici di apertura e chiusura per porte di forni e lavastoviglie		

ISTRUZIONE E FORMAZIONE	
28/08/2012 – 17/03/2015	Laurea magistrale in Ingegneria Meccanica 110/110 e lode
	Ateneo: Alma Mater Studiorum – Università di Bologna Presso: IMAS.p.A. Titolo tesi: Modellazione elettromeccanica di una macchina opercolatrice
17/09/2008 – 17/07/2012	Laurea in Ingegneria Meccanica 100/110
	Ateneo: Alma Mater Studiorum – Università di Bologna Titolo tesi: Calcolo strutturale agli elementi finiti di un componente di macchina per prove a fatica con piattaforma Aster/Salomè
15/09/2003 – 30/07/2008	Diploma di maturità classica 83/100
	Istituto: Liceo Classico Statale “Marco Minghetti” (Bologna)
COMPETENZE PERSONALI	
Lingua madre	Italiano
Altre lingue	COMPRESIONE PARLATO SCRITTO
	Ascolto Lettura Interazione Produzione orale
Inglese	C1 C1 C1 C1 C1
	Certificazione CILTA (corsi di lingua dell’Università di Bologna)
Francese	A2 A2 A2 A2 A2
	Certificazione DELF livello A2
Competenze professionali	Esperienza nell’uso di software CAD come SolidEdge, SolidWorks, Pro/Engineer (di quest’ultimo in particolare l’ambiente Mechanism per simulazione multibody) e Inventor, di software di simulazione per la mecatronica (AMESim/Simulink), di software per analisi agli elementi finiti (ANSYS, Salomè-Meca), di simulatori multibody (ADAMS) e software per calcolo e verifica di ingranaggi (KISSsoft).
Competenze informatiche	Padronanza avanzata degli strumenti Microsoft Office. Conoscenza avanzata degli ambienti MATLAB e Mathematica. Esperienza di programmazione nei linguaggi Python, C, C++ e Fortran. Forte esperienza nell’uso di LaTeX per la scrittura di documenti.

ALTRE INFORMAZIONI

<p>Progetti Appartenenza a gruppi / associazioni Attestati</p>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Tirocinio di 6 mesi in I.M.A. S.p.A., nella divisione Active. ▪ Progetti di gruppo svolti in collaborazione con i gruppi ILAPAK e HPE-COXA. ▪ Iscritto all'Ordine degli Ingegneri di Bologna (Settore Industriale - B). ▪ Tutor didattico per corsi di laurea triennali e magistrali. ▪ Vincitore del Premio Leonardo 2015 per la migliore tesi di laurea a livello nazionale sul tema "Sviluppo di soluzioni meccatroniche per la trasmissione di potenza in applicazioni industriali". ▪ Correlatore di numerose tesi di laurea triennali e magistrali. ▪ Revisore per riviste scientifiche internazionali; ha presentato presso conferenze (italiane e internazionali) e gruppi di ricerca all'estero. ▪ Cofondatore dell'associazione dei dottorandi dell'Università di Bologna. ▪ Esperienza pregressa su brevetti e proprietà intellettuale; formazione certificata in materia di ingegneria forense. ▪ Vincitore della borsa di studio "Marco Polo" dall'Università di Bologna, per un periodo di studio di 7 mesi all'Université Laval (Canada). ▪ Vincitore del premio "Best student Paper Award" alla conferenza IEEE-CYBER 2019, a Suzhou (Repubblica Popolare Cinese). ▪ Vincitore della borsa "Young Delegates Program" per partecipazione a conferenza internazionale (Romansy 2020, Giappone). ▪ Tesi di dottorato selezionata per pubblicazione presso "Bononia University Press".
<p>Dati personali</p>	<p>Autorizzo il trattamento dei miei dati personali ai sensi del D. Lgs. 196 del 30 giugno 2003 e dell'art. 13 GDPR (Regolamento UE 2016/679) ai fini della ricerca e selezione del personale.</p>

PUBBLICAZIONI

- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Dynamically-Feasible Elliptical Trajectories for Fully Constrained 3-DOF Cable-Suspended Parallel Robots", in Cable-Driven Parallel Robots, Springer, Québec, Canada, 2018, pp. 219-230.
- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Dynamically Feasible Periodic Trajectories for Generic Spatial Three-Degree-of-Freedom Cable-Suspended Parallel Robots", ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 10 (3), 2018.
- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Dynamically Feasible Motions of a Spatial Purely-Translational Cable-Suspended Parallel Robot", Mechanism and Machine Theory, 132, 2019.
- G. Mottola, C. Gosselin e M. Carricato, "Effect of Actuation Errors on a Purely-Translational Spatial Cable-Driven Parallel Robot", conferenza IEEE-CYBER 2019.
- D. Lin, G. Mottola, M. Carricato, X. Jiang e Q. Li, "Dynamically-Feasible Trajectories for a Cable-Suspended Robot Performing Throwing Operations", conferenza ROMANSY 2020.
- T. Marchi, G. Mottola, J. M. Porta, F. Thomas e M. Carricato, "Position Analysis of a Class of n-RRR Planar Parallel Robots", conferenza IFIT 2020.

Luogo: Bologna
Data: 06/10/2020

Firma: *Giovanni Mottola*