



# Jacopo Lettori

DOTTORANDO

## Profilo

Sono un giovane laureato in Ingegneria Meccanica curriculum biomeccanica, presso l'Università degli Studi di Brescia.

Con 7 anni di esperienza nel mio campo di studi, ho collaborato con STIIMA-CNR e con l'Università di Modena e Reggio Emilia presso Intermech-Mo.Re. Durante queste esperienze ho sviluppato un'elevata propensione a collaborare con molte figure professionali, aumentando il livello di capacità organizzative e di problem solving. Inoltre, ho una vasta e pratica esperienza nella modellazione 3D, simulazione di strutture complesse e conoscenza del design for additive manufacturing. I miei attuali temi di ricerca spaziano in numerosi settori legati all'Industria 4.0, con forte interesse al digital manufacturing.

Essendo uno dei miei più grandi successi, la laurea conseguita e le esperienze lavorative mi hanno plasmato sia personalmente che professionalmente.

## Esperienze lavorative

### Dottorando presso UNIMORE, Dipartimento di Ingegneria "Enzo Ferrari"

NOVEMBRE 2020 — PRESENTE

- Studio ed analisi di strumenti e metodi a supporto del progettista in ottica Industria 4.0.
- Sviluppo di un flusso di lavoro per aumentare la flessibilità di produzione di prodotti customizzati.

### Ricercatore, Intermech-Mo.Re.

NOVEMBRE 2019 — NOVEMBRE 2020

- Analisi degli strumenti per agevolare la progettazione di macchine operatrici volumetriche.
- Sviluppo di un flusso di lavoro mirato alla progettazione di componenti da produrre tramite additive manufacturing.
- Articolo pubblicato su Porcedia Manufacturing.

## Formazione Accademica

### Laurea Specialistica, Università degli Studi di Brescia

2016 — 2018

- Laurea magistrale in ingegneria meccanica curriculum biomeccanica con votazione: 110/110 e lode.
- Modellazione di parti meccaniche e biomeccaniche, con particolare attenzione alla selezione di materiali biocompatibili e non.
- Tesi dal titolo: "Underactuated upper limbs exoskeleton design for industrial applications" svolta presso STIIMA-CNR.

### Laurea Triennale, Università degli Studi di Brescia

2013 — 2016

- Laurea in ingegneria meccanica con votazione: 103/110.
- Analisi strutturali e selezione dei materiali.
- Disegno e modellazione 3D con particolare attenzione a Solidworks.

## Dati Personali

Via Ottello, 16, Peschiera del Garda, 37019, Italy

+39 347 6883 989

[jacopo.lettori@unimore.it](mailto:jacopo.lettori@unimore.it) /

[jacopolettori@gmail.com](mailto:jacopolettori@gmail.com)

NAZIONALITÀ

Italiana

PATENTE DI GUIDA

B

## Links

[LinkedIn](#)

[Mechanical and Control Design of an Industrial Exoskeleton for Advanced Human Empowering in Heavy Parts Manipulation Tasks](#)  
[Additive manufacturing adoption in product design: an overview from literature and industry](#)

## Skills

Modellazione 3D

Simulazione FEM

Design for Additive Manufacturing

Costruzioni di macchine

Integrazione Uomo-macchina

Buona capacità organizzativa

Propensione al lavoro collettivo

## Lingue

Italiano

Inglese

## Hobby

Sport indoor e outdoor

## Tirocini

### Tirocinio curriculare presso STIIMA- Consiglio Nazionale delle Ricerche (CNR)

GENNAIO 2018 — DICEMBRE 2018

- Partecipazione al progetto di ricerca finanziato da STIIMA-CNR dal titolo "EFFORTLESS"
- Progettazione di un esoscheletro per applicazioni industriali per arti superiori
- Sviluppo di un prototipo con 2 gradi di libertà per ogni arto
- Miglioramento del primo prototipo tramite riprogettazione del giunto spalla. Si sono implementati altri 2 gradi di libertà passivi per ogni arto, aumentando il comfort durante l'utilizzo.

## Pubblicazioni

### Additive manufacturing adoption in product design: an overview from literature and industry

2020

- Lettori, J., Pellicciari, M., Raffaeli, R., Peruzzi, M. & Schmidt, J. (2020). Additive manufacturing adoption in product design: an overview from literature and industry. *Procedia Manufacturing*, 51. 655-622.

### Mechanical and Control Design of an Industrial Exoskeleton for Advanced Human Empowering in Heavy Parts Manipulation Tasks

2019

- Progettazione meccanica del giunto spalla.
- Mauri, A., Lettori, J., Fusi, G., Fausti, D., Mor, M., Braghin, F., Legnani, G. and Roveda, L., 2019. Mechanical and control design of an industrial exoskeleton for advanced human empowering in heavy parts manipulation tasks. *Robotics*, 8(3), 65.

## Referenze

Disponibili su richiesta