

Mario Sedilesu

Verona, Italia | mario.sedilesu@univr.it

linkedin.com/in/mario-sedilesu-9590b6251

Profilo

Ingegnere robotico con esperienza pratica in team multidisciplinari su progetti di esoscheletri controllati tramite EMG.

Formazione

Università di Verona , Dottorato in Intelligent Systems Engineering	Ott 2025 – Presente
• Ricerca dottorale in Intelligent Systems Engineering.	
Università di Verona , Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica per la Robotica e l'Industria Intelligente (LM-32)	Ott 2022 – Lug 2025
• Laureato con 110/110 e lode ; livello di inglese: Full Professional.	
• Corsi rilevanti: Robotica, Sistemi Embedded, Programmazione e Controllo di Robot, Architetture per la Smart Industry.	
Università degli Studi di Sassari , Laurea in Ingegneria Informatica (L-08)	Ott 2019 – Ott 2022
• Laureato con 107/110 .	
• Corsi rilevanti: Sistemi di Controllo, Machine Learning, Programmazione.	

Esperienze di Ricerca

Assegno di Ricerca , Università di Verona — DIMI — Verona, Italia	Ago 2025 – Set 2025
• Assegno di ricerca nell'ambito del progetto SHIELD (RIR Veneto 2024).	
• Sviluppo software/firmware per esoscheletri robotici con vincoli real-time e decodifica EMG.	
Collaboratore di Ricerca , Università di Verona — Altair Lab — Verona, Italia	Apr 2025 – Set 2025
• Controllo di esoscheletri basato su EMG (Human-in-the-loop).	
• Sviluppo di pipeline di robotica assistiva adattativa.	
Assegno di Ricerca , Università di Verona — DIMI — Verona, Italia	Giu 2025 – Giu 2025
• Assegno di ricerca nell'ambito del progetto PR Veneto FSE+ 2021–2027 per il progetto “ASSOLOIST”.	
• Produzione video e abstract divulgativi bilingue (IT/EN).	
• Partecipazione a workshop pubblici su esoscheletri ed EMG.	
Tirocinante , Università di Verona — Verona, Italia	Dic 2024 – Gen 2025
• Studio di modelli NMS per esoscheletri upper-limb e controllo basato su sEMG.	
• Ottenuta performance real-time 100 Hz.	
Tirocinante , Università di Sassari — Sardegna, Italia	Gen 2022 – Ott 2022
• Sviluppo modello ML per previsione di sezioni d'urto per reazioni nucleari (n,p) e (n,α).	

Esperienza Didattica

Tutor Didattico — Robotics , Università di Verona	Ott 2025 – Presente
Corso di Laurea Magistrale in Computer Engineering for Intelligent Systems	
• Supporto agli studenti, esercitazioni guidate e attività integrative per il corso di Robotica.	

Esperienza Imprenditoriale

Team Member, Drivehia — 2° posto & menzione “Green & Blue” a StartCup Sardegna; partecipazione al PNI 2024	2023–2024
---	-----------

- Co-sviluppo di Drivehia, modello di ottimizzazione di tragitti per ridurre sprechi, consumi e impatto ambientale.
- 2° posto + menzione speciale clima; selezione al PNI 2024.
- Gestione stand, contatti con investitori e esperti.
- Sviluppo prototipi, gestione timeline e coordinamento team.
- Presentazioni e pitch a investitori e stakeholder.

Competenze Tecniche

- **Embedded & Hardware:** STM32, ESP32, Arduino, Xilinx, Raspberry, ESCON
- **Linguaggi & Frameworks:** C/C++, Python, MATLAB/Simulink, Java
- **Machine Learning:** Regressione, Classificazione, NN, SVM, Random Forest, Gradient Boosting, KNN, TensorFlow/Keras, Scikit-learn
- **Robotica & Visione:** ROS1/2, Controllo, Compliant Control, Cinematica/Dinamica, NMS, Gazebo, OpenCV, 3D reconstruction
- **Tools & DevOps:** Git, Docker, VS Code, PlatformIO, Unix Shell, Qt, Opensim, CEINMS
- **OS & Altro:** Linux, Windows, LaTeX

Lingue

- Inglese (Full Professional Proficiency)
- Italiano (Madrelingua)