

**FORMATO EUROPEO
PER IL CURRICULUM
VITAE**



INFORMAZIONI PERSONALI

Nome
Indirizzo
Telefono

E-mail

Nazionalità
Data di nascita

ROSSI GIUSEPPE

Italiana
01/03/1965

ESPERIENZA LAVORATIVA

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

- Date (da – a)
- Nome e indirizzo del datore di lavoro
- Tipo di azienda o settore
- Tipo di impiego
- Principali mansioni e responsabilità

Dal 1999 ad oggi
ALFA SOFTWARE di Rossi Dottor Giuseppe
Via Montello, 29 – 63100 Ascoli Piceno (AP)
Sviluppo software e consulenza informatica
Amministratore CEO
Amministrazione, progettazione e sviluppo software gestionale, consulente informatico, system integrator, creazione reti aziendali e siti web

Dal 1996 al 1999
ALFA SOFTWARE snc
Via Filippo Turati, 89 – 63074 San Benedetto del Tronto (AP)
Sviluppo software e consulenza informatica
Socio Fondatore e Amministratore
Amministrazione, progettazione e sviluppo software gestionale, creazione reti aziendali

Dal 1993 al 1996
SYS-THEMA srl (Agenzia IBM)
Via Ugo La Malfa, 34 - 63827 Pedaso (FM)
Sviluppo software e consulenza informatica
Sviluppatore software
Sviluppo software gestionale in ambiente Windows ed OS400, assistenza clienti

ISTRUZIONE E FORMAZIONE

• Nome e tipo di istituto di istruzione o formazione

Laurea in SCIENZE DELL' INFORMAZIONE conseguita nell' Anno Accademico 1991/92 presso l'Università degli Studi di Pisa con votazione finale 92/110.

Maturità Scientifica conseguita nel 1984 con votazione finale di 45/60 presso il Liceo Scientifico A. Orsini di Ascoli Piceno.

TESI DI LAUREA:

"Una rete neurale strutturata per il controllo di un manipolatore guidato da informazioni tattili"

Realizzata presso l'Università degli Studi di Pisa in collaborazione con l'Istituto Superiore Sant'Anna; relatore Dott. Antonina Starita.

Contenuto: Viene proposto un sistema per il controllo di un manipolatore robotico realizzato con l'ausilio di una rete neurale. Il sistema si integra con un modello di movimento e di rilevazione tattile basato sulle caratteristiche funzionali della mano. L'intento è quello di far sì che il controllore elabori le informazioni provenienti dai giunti e dai sensori tattili della mano, e permetta di evitare gli ostacoli che interrompono il cammino delle singole dita verso posture precedentemente definite.

PRINCIPALI CONOSCENZE INFORMATICHE

Linguaggi di programmazione:

C, C++, Pascal, VBA, Html, Basic, Assembler PDP 11 (programmazione sequenziale)

ADA, CSP, ECSP (programmazione concorrente)

Smalltalk, Envy 400, Visual Age (programmazione ad oggetti)

Ambienti operativi: Windows, Windows Server, Apple Mac Os, Linux, MS-DOS, Unix, OS/2, OS/400

Database: Access, Paradox, Informix, SQL Server

Reti: Windows Server, OS/2 Lan Server, Communication Manager (OS/2)

Grafica: Adobe Illustrator, Photoshop, InDesign, Premiere Pro, Lightroom, After Effects, Autocad

Reti Neurali:

Reti supervisionate, Reti non supervisionate, Reti con Reinforcement

Modello Lineare, Modello non Lineare, Modello Termodinamico

Reti di Hopfield, Apprendimento Competitivo, Back Propagation (Extended)

Intelligenza Artificiale: buona conoscenza di Chat GPT e Midjourney

CAPACITÀ E COMPETENZE

PERSONALI

Acquisite nel corso della vita e della carriera ma non necessariamente riconosciute da certificati e diplomi ufficiali.

MADRELINGUA

Italiano

ALTRE LINGUA

Inglese

- Capacità di lettura
- Capacità di scrittura
- Capacità di espressione orale

buono

buono

buono

CAPACITÀ E COMPETENZE

ARTISTICHE

Musica, scrittura, disegno ecc.

Fotografia digitale con fotocamera reflex, creazione video con gopro e con l'ausilio di droni

SPORT PRATICATI

Escursionismo, mountain bike, snowboard, sci-alpinismo, tennis, equitazione, vela

SERVIZIO MILITARE

Assolto il 08/06/1993

PATENTE O PATENTI

Patente B