



Giacomo Pallucca

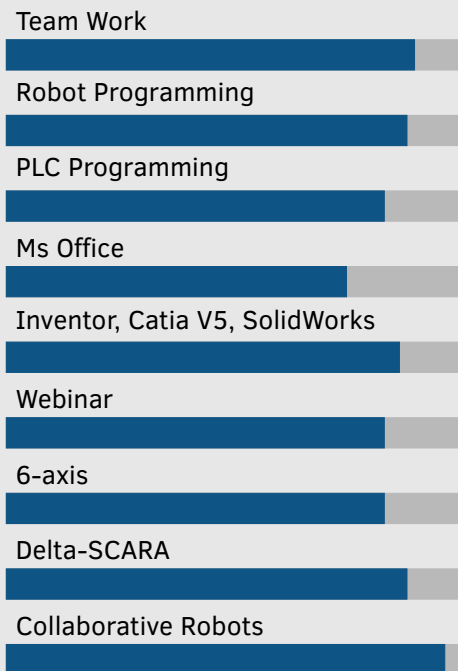
Ingegnere Meccanico

- 18 Dicembre 1990
- Milano, Italy
- +39 3468231536
- it.linkedin.com/in/gpallucca
- pallucca.giacomo@gmail.com

About me

Sono un Ingegnere Meccanico con la passione per la mecatronica e la robotica industriale. Al momento sono responsabile delle soluzioni Robotiche di OMRON. Mi piacciono gli ambienti dinamici e sfidanti. Nel tempo libero lo sport e la vela sono le mie passioni.

Skills



Esperienza lavorativa

- 10/2020
Oggi

Buusiness Development Specialist OMRON Electronics (MI)
 Un'evoluzione del ruolo precedente con maggior focus sulle attività di pre-sales e marketing. Attualmente sono la figura di riferimento per le applicazioni di robotica avanzata sia collaborativa che industriale. Coordinando la comunicazione tra il layer europeo e quello locale, propongo le soluzioni OMRON sia in fiere di settore che negli incontri con i clienti. Definizione delle specifiche delle applicazioni e supporto al processo di validazione sono le mie attività principali. Inoltre, seguo la formazione ed il continuo aggiornamento della forza vendite, sviluppando la value proposition della gamma di automazione. In poche parole, un ruolo a metà tra Product Engineer e Product Manager
- 05/2018
10/2020

Product Engineer Robotics OMRON Electronics (MI)
 Responsabile dei prodotti di robotica fissa, industriale e collaborativa. In questo ruolo, ho avuto modo di supportare la formazione sia dei tecnici che della forza vendite aziendale, lavorando molto sulla value proposition delle soluzioni di robotica. Il supporto tecnico, attività di pre-sales e attività di marketing (webinar, seminari, interviste, fiere) sono stati tra le principali mansioni
- 01/2017
04/2018

Assegno di ricerca CNR-ITIA (MI)
 Attività di ricerca su sistemi di controllo per processi. Durante questo percorso ho avuto l'occasione di approfondire lo studio di tecniche di controllo avanzate *Model-based* per l'ottimizzazione di impianti produttivi di tipo continuo e discreto. La partecipazione al progetto europeo Daedalus (H2020) è stata un'ottima occasione per lavorare in un ambiente internazionale e molto strutturato
- 05/2016
12/2016

Co-Founder Productivo (MI)
 Productivo è una startup operante nel campo dell'Industry 4.0. Durante questi mesi ho lavorato allo sviluppo di un'interfaccia di programmazione *user-friendly* per robot industriali. Ho lavorato sulla parte relativa alla programmazione del robot (principalmente ABB Rapid), inoltre ho lavorato anche allo sviluppo del *business model* e alle presentazioni a potenziali investitori. Ho presentato il progetto della startup anche davanti a diverse giurie, specialmente al Premio Marzotto. In questo concorso ci siamo aggiudicati tre premi: Premio Invitalia del fondo italiano d'investimento, Premio GalaLab e Premio Industrio per dei percorsi di accelerazione.
- 10/2015
04/2016

Stage finalizzato alla tesi magistrale CNR - ITIA
 Ho sviluppato una tecnica di Machine Learning che va ad ottimizzare in maniera automatica l'assemblaggio di un componente in plastica all'interno della portiera di un'auto. Il *task* è stato realizzato con un UR-10 (robot antropomorfo collaborativo). Inoltre ho lavorato alla progettazione del gripper pneumatico per la presa del componente in plastica.
- 03/10/16

Albo degli ingegneri di Milano Milano
 Superamento dell'esame di stato come Ingegnere Industriale

Abilitazione

Educazione

09/2013	Laurea Magistrale in Ingegneria Meccanica	Politecnico di Milano
05/2016	Specializzazione in Meccatronica e Robotica Industriale Tesi: <i>Tecniche di Machine Learning al controllo d'interazione per manipolatori industriali</i> Voto: 102/110	
2009-2013	Laurea in Ingegneria Meccanica Voto: 103/110	Politecnico di Milano
2005/2009	Liceo Scientifico PNI Voto: 86/100	Ciampino (RM)

Pubblicazioni

2016	Reinforcement Learning Procedure for High-Accuracy Force Tracking in Robotized Tasks. ITIA - Milano Autori: L.Roveda, G.Pallucca, N.Pedrocchi, F.Braghin and L. M. Tosatti. Stato: In attesa. IEEE Transactions on Control Systems Technology
2016	Cartesian Tasks Oriented Friction Compensation Through a Reinforcement Learning Approach ITIA - Milano Autori: L.Roveda, G.Pallucca, N.Pedrocchi, F.Braghin and L. M. Tosatti. Stato: Accettato, presentazione 14 Luglio 2016 a Banf, Alberta, Canada IEEE Transactions on Control Systems Technology

Lingue straniere

English	Reading: Very Good Writting: Good Speaking: Good Level: B2
---------	---

Hobbies

Sports	Sci, Mountain Bike, Calcio, Barca a vela, Basket, Nuoto
Interessi	Tecnologia, Fisica, Libri, Cinema, Documentari, Politica