



Data di pubblicazione: 08/06/2023

Nome allegato: CV C.ZAMPAGLIONE.pdf

CIG: 934239543E;

Nome procedura: *Procedura di dialogo competitivo ai sensi dell'art. 64 del D.Lgs n. 50/2016 per l'Acquisizione di un sistema di "Anonimizzazione dati"*

Carmelo Zampaglione

Data di nascita: 01/10/1982
Domicilio: Roma
Telefono: 3384915369
E-mail: carmelo.zampaglione01@inps.it

Esperienze Lavorative

Funzionario Informatico

INPS

Giugno 2022 – presente

*Funzionario informatico presso la Direzione Centrale Tecnologia, Informatica e Innovazione
Area Technology Innovation*

Project Manager

Poste Italiane S.p.A.

Aprile 2022 – Giugno 2022

IT Project Manager nell'ambito del progetto Poste Energia.

Software Engineer - Systems Integrator

Almaviva S.p.A.

Maggio 2019 – Marzo 2022

Progettazione e sviluppo di microservizi e applicazioni real-time in Kotlin nell'ambito della difesa nautica. Progettazione e programmazione con tecnologie asincrone di microservizi a bordo per la comunicazione con sensori in real time e a terra per l'integrazione di sistemi.

Tecnologie: Vert.x, Kotlin coroutines, Rest Services, comunicazione seriale e su socket, Apache Ignite

Febbraio 2018 – Maggio 2019

Progettazione e sviluppo di microservizi su piattaforma Angular 5 – Spring boot e SQL Server database. Sviluppo di microservizi REST per l'interfacciamento con radio VHF usando Project

Curriculum vitae di Carmelo Zampaglione

Reactor per la gestione del multithreading e della comunicazione real-time. Sviluppo di applicazioni real-time con interfaccia socket e REST con framework Vert.x.

Framework: Angular 5, Angular Material, Spring boot, Spring Security, Project Reactor, Vert.x

Ottobre 2014 – Febbraio 2018

Progettazione e sviluppo di applicazioni RESTful nell'ambito della difesa, con uso dello stack AngularJS, REStEasy, Spring 4, Spring Boot, Tomcat 8, Oracle 12 e Java SE Development Kit 8. Sviluppo di applicazioni multithreading Java 8 con RxJava e Vert.x per comunicazione in real time tramite socket, comunicazione seriale, protocollo publisher/subscriber RTI Connex[®] DDS. Build e deploy automatico tramite Jenkins.

Dicembre 2009 – Settembre 2014

Progettazione e sviluppo di applicazioni J2EE nell'ambito della pubblica amministrazione, con uso del framework Struts su application server WebSphere e database Oracle. Supporto Applicazioni WebSphere ed uso di metodologie Lean per il Continuous Improvement del processo di sviluppo software.

Ingegnere Informatico

Dipartimento di Ingegneria informatica e delle telecomunicazioni dell'Università degli studi di Catania

Marzo 2009 – Maggio 2009

Implementazione con software open-source su sistema GNU/Linux di un sistema per il Programma ICT per l'eccellenza dei territori: Intervento 1 – Piano ICT per l'eccellenza del settore hi-tech nel territorio catanese” in particolare per la “Piattaforma open source a supporto di progettazione, configurazione e deployment di wireless sensor networks basate su 802.15.4/ZigBee, con particolare interesse verso l'aspetto del risparmio energetico e delle comunicazioni tipo real-time”.

Skill tecniche acquisite:

Programmazione Java e API Swing, Configurazione di network wireless 802.15.4/ZigBee, Moduli Hardware Xbee Series 1 e Xbee Series 2.

Tirocinante di Laurea Specialistica

STMicroelectronics di Catania, Edificio L7, laboratori System Lab IMS

Novembre 2007 – Maggio 2008

Implementazione di algoritmi per il Load Management su microcontrollore STR91X in ambito Home Automation su rete ZigBee.

Skill tecniche acquisite:

Programmazione in C su ambiente IAR, utilizzo multitasking dei sistemi operativi real time freeRTOS e uCOSII, realizzazione di circuiti in ambiente ORCAD, studio di algoritmi di Ricerca Operativa.

Tirocinante di Laurea Triennale

Curriculum vitae di Carmelo Zampaglione

Dipartimento di Ingegneria Elettrica Elettronica e dei Sistemi dell'Università degli studi di Catania, laboratorio di robotica e automazione.

Aprile 2004 – Settembre 2004

Studio e realizzazione di sistemi robotici bioispirati.

Skill tecniche acquisite:

Progettazione e realizzazione di due strutture robotiche bioispirate(esapode ed ottopode) , realizzazione schede elettroniche con l'utilizzo dell'ambiente Protel, realizzazione schede elettroniche con l'utilizzo dell'ambiente Protel, simulazione in Simulink di sistemi differenziali.

Certificazioni

Oracle Certified Professional, EE6 Web Component Developer certification

Agosto 2012

Oracle Certified Professional, Java SE 6 Programmer certification

Ottobre 2010

ITIL Foundation Certificate in IT Service Management

Febbraio 2020

Formazione

Abilitazione all'esercizio della professione di Ingegnere nell'area dell'Informazione

Università degli Studi di Catania

Novembre 2008 – Gennaio 2009

Laurea di II livello in “Ingegneria informatica”

Università degli Studi di Catania

Dicembre 2004 – Ottobre 2008

Voto: 110 su 110

Tesi di laurea: “Implementazione su microcontrollore STR91X di algoritmi per il Load management per home automation”

Descrizione tesi: Realizzazione di un'applicazione di home automation che permette il controllo da remoto di alcuni elettrodomestici. Sfruttando le potenzialità del protocollo ZigBee e implementando una rete formata da un coordinatore e da sensori collegati ad elettrodomestici l'utente ha la possibilità di impostare degli scenari di funzionamento, che permettano al coordinatore della rete di gestire in piena autonomia tutte le operazioni di accensione e spegnimento. L'applicazione implementata avrà il compito di controllare automaticamente, e con una certa periodicità, i consumi

Curriculum vitae di Carmelo Zampaglione

degli elettrodomestici connessi in rete, e se gli stessi dovessero superare una soglia preimpostata dall'utente, il sistema dovrà essere in grado di scegliere quale elettrodomestico spegnere, in base al consumo e alla priorità dell'elettrodomestico, in modo da far rientrare il consumo totale entro la soglia prestabilita.

Laurea di I livello in “Ingegneria informatica”

Università degli Studi di Catania

Ottobre 2001 – Novembre 2004

Voto: 101 su 110

Tesi di laurea: “Implementazione di pattern di locomozione in robot a otto zampe”

Descrizione tesi: È stato realizzato, tramite uno switch analogico, il controllo della locomozione in un robot ottopode bioispirato. In base a un trattamento opportuno di segnali prodotti da un chip VLSI CPG (Central Pattern Generator) di natura bioispirata è stato possibile far muovere il robot in tutte le direzioni.

Maturità scientifica

Liceo Scientifico “Leonard da Vinci” di Reggio Calabria

Ottobre 1996 – Luglio 2001

Voto: 100 su 100

AUTORIZZO IL TRATTAMENTO DEI MIEI DATI PERSONALI AI SENSI DELLA LEGGE
675/1996

Carmelo Zampaglione