



MARTIN CHAVEZ

Robótica Automatización y Programación



Martin Chavez



Martin260418

Fecha de nacimiento: 11/04/1981

Licencia de conducir: Clase B y A

Responsabilidad, compromiso y perseverancia son mis principales virtudes.

En permanente aprendizaje...



Rosario, Santa Fe



+54 341 376 1239



martinabril1@hotmail.com

PORTFOLIO

<https://ch-martin.github.io/>

IDIOMA

Inglés: Nivel B1 (MCER)

HABILIDADES

C++ con Arduino

instituto Iset 55



C# con Unity

dictado por Juan

Gabriel Gomila

frogames formacion



Front end

Bases y fundamentos

Argentina programa 4.0



Blender y AutoCad

instituto Isei+



REFERENCIAS

- Profesor Walter Messalane (0341) 156954603
- Lic. Gustavo Poet (0341) 154004415
- Martin Moreno (011) 1541922775
- Mariano Marsetti (0341) 156595400

HOBBIES



EXPERIENCIA LABORAL

02/2022 – 03/2023

Inmental Interactive Media

Desarrollo de juegos y aplicaciones en plataformas Android, Windows, Web GL con desarrollador **Unity** para eventos sociales, culturales, etc.

02/2019 – Presente

Instalación de equipos de generación solar Solar Campo, Rosario

01/2011 - 02/2020

Asesor de Higiene y Seguridad en el trabajo

Demoliciones y excavaciones, Symthon Argentina, Air Liquide, Desarrollo Mor, IM construcciones, Axion energy, HSE ingeniería, Montajes Vidal
Asesoramiento, supervisión y control de normas de higiene y seguridad, Capacitaciones, Relevamiento de condiciones de máquinas y herramientas, Desarrollo de informe de condiciones, Análisis de tareas seguras, Auditorias programadas a establecimientos laborales, monitoreos y mediciones de condiciones laborales: Iluminación, ruido, polvo, cargas térmicas, vibración, etc.

08/2007 - 02/2009

Scimaca srl / Crespo srl Montaje Mecánico

Asistente de ingeniería y dibujos en Autocad, Control de calidad



FORMACIÓN ACADÉMICA

2018 Técnico superior en Robótica

Instituto Iset 55, Rosario

2010 Técnico superior de Higiene y Seguridad en el trabajo

Instituto Federico Grotte, Rosario

1999 Técnico Mecánico Industrial

EET N° 473, Rosario