

Información Personal



José Luis Esquivel Gregorio

☎ 53605308

✉ josesquiveluis@gmail.com

📞 (044)5521319094

Fecha de Nacimiento: 31/08/1993

Disponibilidad de horario y de viaje

Educación y Entrenamiento	
Agosto 2011- Junio 2017	Ingeniería Biónica Unidad Profesional Interdisciplinaria en Ingeniería y Tecnologías Avanzadas Promedio General: 9.21
Agosto 2016 - A la fecha	Asistente de Investigador Tareas: <ul style="list-style-type: none">• Desarrollo de Software para Robot Humanoide Darwin-OP con el objetivo de realizar actividades de manera autónoma como seguimiento de objetos y evasión de obstáculos.• Desarrollo de algoritmos de visión artificial para Drone Parrot 1 con la finalidad de detectar ciertos objetos.• Implementación y desarrollo de algoritmos enfocados a la navegación del auto a escala AutoModelCar desarrollado en la Freie Universität Berlin.

Idiomas		
Inglés	B2	TOEFL ITP certificate in English
Alemán	B1	ÖSD Zertifikat.

Habilidades para comunicarse	<ul style="list-style-type: none">• Buena comunicación• Habilidad para expresarse de manera clara y fácil comprensión de ideas.	
Habilidades organizacionales	<ul style="list-style-type: none">• Habilidad para trabajar en equipo• Resolución efectiva de problemas y rápida toma de decisión.• Liderazgo y sentido de responsabilidad	
Otras Habilidades	<ul style="list-style-type: none">• Honesto• Ordenado• Creativo	<ul style="list-style-type: none">• Paciente• Dispuesto a aprender
Estudios en el Extranjero	<ul style="list-style-type: none">• Wroclaw University of Technology, Facultad de Ingeniería Eléctrica, Polonia	
Conocimientos	<ul style="list-style-type: none">• Lógica Difusa, Inteligencia Artificial, Redes Neuronales, Visión Artificial.• Uso de Software Solid Works, QT-Creator, MPLAB, Keil u-vision, TexStudio	
Cursos	<ul style="list-style-type: none">• Introducción a GNU/Linux y Python• Escuela de Invierno de Robótica 2017	<ul style="list-style-type: none">• Análisis de Imágenes para sistemas de Visión Artificial• Curso de Inglés nivel C1
Lenguajes de Programación	<ul style="list-style-type: none">• C++• Python	<ul style="list-style-type: none">• Ensamblador• Matlab
Uso de Librerías desarrolladas por Terceros	<ul style="list-style-type: none">• OpenCV• Pandas	<ul style="list-style-type: none">• Keras• ROS
Programas de Investigación.	<ul style="list-style-type: none">• Becas De Estímulo Institucional de Formación de Investigadores (PIFI): Caracterización de Nanoestructuras Semiconductoras a Base de Nitruros para Aplicaciones en Celdas Solares.• Programa Institucional Para el Fortalecimiento de la Investigación y el Posgrado en el Pacífico 2014: Desarrollo e Implementación de Algoritmos de Visión Artificial para el Control de Robots Móviles, Universidad Autónoma del Estado de Hidalgo.• Programa Institucional Para el Fortalecimiento de la Investigación y el Posgrado en el Pacífico 2014: Video Vigilancia Inteligente, CentroGEO.	
Proyectos realizados	<ul style="list-style-type: none">• Reconstrucción de ruta 3D usando la tarjeta de desarrollo STM32 F4 discovery.• Transductor de variaciones de presión originadas por propagación de ondas sonoras para detección de fuente.• Lector y acoplador de ondas electromiográficas usadas como señales de control.• Detección de venas encontradas en el antebrazo mediante absorción de luz infrarroja y visión artificial.• Traza de ruta de un robot con capacidad de movimiento omnidireccional planar usando algoritmo meta-heurístico.• Robot móvil detector y seguidor de figuras geométricas regulares utilizando la tarjeta Raspberry Pi.	
Competencias de Robótica	<ul style="list-style-type: none">• Torneo Mexicano de Robótica 2018• Reto BMW 2018, Talent Land	