



Dirección: Santiago del Estero 1098, Mendoza  
Teléfono Móvil: 02615978838

E-mail: [garciamaximiliano.716@gmail.com](mailto:garciamaximiliano.716@gmail.com)

Linkedin: [linkedin.com/in/maximiliano-garcia-giron-01a9251ba/](https://www.linkedin.com/in/maximiliano-garcia-giron-01a9251ba/)

Github: [github.com/MaximilianoGarcia716/Portafolio](https://github.com/MaximilianoGarcia716/Portafolio)

## FORMACIÓN ACADÉMICA

**2011-2024:** Ingeniería en Mecatrónica/Universidad Nacional de Cuyo.

**2010-2011:** Ingeniería civil/Universidad Nacional de Cuyo.

**2004-2009:** Tecnicatura en farmacia y laboratorio/Colegio 4-013 Doctor Bernardo Houssay.

## EXPERIENCIA

**2023-2024:** Ayudante de cátedra en la materia Programación Orientada a Objetos de la carrera Ingeniería en Mecatrónica.

**2023:** Prácticas supervisadas de Ingeniería en Mecatrónica, Facultad de Ciencias Agrarias, Laboratorio de Tecnología ambiental.

**2019-2023:** Facilitador en talleres STEM para niños y jóvenes en Cerebro Curioso.

**2009:** Prácticas supervisadas de laboratorio de análisis clínicos/Centro de salud número 2 "San Antonio" Mendoza.

**2008:** Prácticas supervisadas de farmacia/Centro de salud número 2 "San Antonio" Mendoza.

## CUALIFICACIONES

- ❖ Programación en C, C++, C#, Unity, Python y Java.
- ❖ Programación y modelado de sistemas mecatrónicos en Matlab y Simulink.
- ❖ Diseño y modelado de sistemas automáticos que incluyan componentes mecánicos, eléctricos y electrónicos.
- ❖ Programación de controladores Arduino, PIC y PLC industriales.
- ❖ Conocimientos de inteligencia artificial.
- ❖ Conocimientos de Linux.

## IDIOMAS

- ❖ Español nativo
- ❖ Inglés C2. Certificado: <https://efset.org/cert/wq7khc>

## PROYECTOS ESTUDIANTILES FINALIZADOS

- ❖ Simulación y diseño de sistema de control con autómatas para grúa portuaria de dos actuadores independientes mediante PLC bajo el estándar IEC 61131, utilizando texto estructurado, grafos, y comunicación con Simulink mediante OPC UA.
- ❖ Robot holonómico diferencial de exploración con navegación basada en filtro de Kalman mediante sensores inerciales y motores PAP con control de velocidades y aceleraciones, envío y recepción mediante sockets TCP/IP y puerta de enlace Wi-Fi, detección de objetos con inteligencia artificial basada en Tensorflow Lite 2.0, interfaz tipo SCADA basada en Unity orientada al control distribuido.
- ❖ Generación de trayectorias para robot de 6 GDL modelo ABB IRB140 para soldadura.
- ❖ Simulación y diseño de robot SCARA para aplicación de Pick And Place.
- ❖ Clasificación de objetos mediante red neuronal tipo perceptrón simple. Toma de decisiones mediante red neuronal tipo perceptrón multicapa.
- ❖ Simulador de memoria RAM mediante multithreading y librerías SDL2 para C++.