



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

E-mail: 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

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

- ❖ 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.
- ❖ 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.
- ❖ 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++.