

Juan Antonio Jenaro Rodríguez

- Avda. Del Manzanares 70, 7º D. 28019 Madrid, España
- Fecha de nacimiento: 3 de Julio, 1980
- Nacionalidad: Español
- Tel: **(+34)649523377**
- Email: jajenaro@gmail.com
- Website: www.jajenaro.wordpress.com



EDUCACIÓN

- | | |
|--------------------------------------|--|
| Septiembre 2010 -
Abril 2012 | • MSc en Automática y Robótica. ETSII-DISAM en la <i>Universidad Politécnica de Madrid</i> . |
| Septiembre 2002 -
Noviembre 2009 | • Ingeniería Industrial. Especialidad en Automática y Electrónica. Escuela Técnica superior de Ingenieros Industriales en la Universidad Politécnica de Madrid. |
| Septiembre 1998 -
Septiembre 2002 | • Ingeniería Industrial. Primeros cursos en la Universidad Nacional de Educación a Distancia (<i>UNED</i>). |

WORKSHOPS Y CURSOS

- | | |
|----------------|---|
| Julio 2013 | • Machine Learning. "Stanford University" |
| Marzo 2013 | • Control of Mobile Robots. "Georgia Institute of Technology" |
| Diciembre 2012 | • Foundations of Computer Graphics course. "University of California, Berkeley". |
| Junio 2012 | • Autocad 2D and 3D course. Diseño de planos 2D y piezas 3D. |
| Julio 2011 | • Curso de Catia v5 en la ETSII. |
| Julio 2009 | • Curso de Creación de Empresas impartido por la UPM y la EOI (Escuela de Negocios) . |
| Julio 2007 | • 2º Workshop RoboCity2030 "Robots de Exteriores". Ávila
Presentación del robot modular SMART de la división de Robots y Máquinas Inteligentes (UPM-DISAM). |

IDIOMAS

- **Inglés:** Nivel alto.
- **Español:** Lengua materna.
- **Alemán:** Nivel bajo.

CONOCIMIENTOS INFORMÁTICOS

- | | |
|-------------------------------------|--|
| • Software de ingeniería: | PSPICE, Simplorer, Eagle, XILINX ISE, Matlab/Simulink, MPLAB, Code Composer Studio, Altium Designer, Eclipse, Adams, LabView, Inventor, Catia v5, Autocad, OpenCV, Octave. |
| • Lenguajes de Programación: | C/C++, MATLAB/Simulink, Python, C#, LabView, Assembler, VHDL, Java. |
| • Protocolos: | RS-232, USB, GPS, SPI, I2C, UART, TCP/IP, WIFI 802.11, BUS-CAN. |
| • Sistemas Operativos: | Windows 9x/NT/XP/7, Linux (Debian, Red Hat, Ubuntu, embedded Linux), Robot Operative System (ROS). |

EXPERIENCIA PROFESIONAL

- | | |
|-------------------------------|--|
| Noviembre 2012-
Enero 2013 | • Evaluación de proyectos de I+D Para la Universidad Tecnológica de Panamá (UTP). |
| Febrero 2011-
Abril 2012 | • Trabajo a tiempo parcial en proyecto de I+D+i en la División de Robótica y Cibernética del Centro de Automática y Robótica (UPM-CSIC). Investigación y desarrollo de un robot bio-inspirado con materiales SMA. Este proyecto busca investigar e imitar el movimiento de las aletas pectorales de los peces tropicales en el agua. Las tareas realizadas fueron: <ul style="list-style-type: none">- Ingeniería de sistemas.- Diseño mecánico (CAD con Autodesk Inventor y Catia v5, análisis cinemático y dinámico con ADAMS).- Sistemas Embebidos (Gumstix, basado en ARM).- Diseño electrónico (electrónica de potencia).- Programación en C (Linux embebido Ångström).- Control de Robots. |
| Enero 2010 -
Octubre 2010 | • Trabajo como Ingeniero Electrónico en EDIBON INTERNATIONAL S.A. Realización de equipos electrónicos y automáticos destinados a la enseñanza educativa en universidades y centros especializados. Las tareas realizadas fueron: <ul style="list-style-type: none">- Electrónica analógica y digital (Filtros, Amplificadores Operacionales, etc).- Comunicaciones (AM, FM, fibra óptica, Muestreo de señal, Multiplexación, Modulación y Demodulación, etc). |

	<ul style="list-style-type: none"> - Electrónica de Potencia (Inversores, Fuentes de alimentación, etc). - sistemas de adquisición de Datos (con LabView). - Sensores (gran variedad de sensores). - Paneles solares. - Optoelectrónica. - Motores eléctricos, etc.
Octubre 2006 – Noviembre 2009	<ul style="list-style-type: none"> • Trabajo a tiempo parcial en proyecto de I+D+i con el CICYT dentro del Plan Nacional de Investigación Científica en la División de Robots y Maquinas inteligentes del UPM-DISAM. El proyecto SMART es un Sistema Robótico Teleoperado Modular y Auto-configurable caracterizado por varios módulos que pueden ser configurados para la realización de varias tareas basadas en varios módulos realizados de forma barata que pueden comunicarse mediante Bus-CAN para crear una variedad de configuraciones que tienen múltiples aplicaciones. Las tareas realizadas fueron: <ul style="list-style-type: none"> - Programación de DSPs en C++ (Capa de Abstracción de DSPs, con PWMs, Timers, ADC, GPIOs, Bus-CAN, etc) . - Control PID. - Control Distribuido. - Control Teleoperado. - Bus-CAN. - Diseño Electrónico (Drivers para motores y electrónica de Potencia).
Marzo 2003 – Febrero 2005	<ul style="list-style-type: none"> • Trabajo como encuestador para la empresa ASM-Interquest.

ACTIVIDADES E INTERESES

Intereses	<ul style="list-style-type: none"> • Electrónica y sistemas embebidos (DSP, PIC, Raspberry PI, Gumstix, etc). • Robótica, también como hobby (SLAM, Sensor Fusion, GNC, GPS, IMUs, etc). • Visión por computador 2D y 3D, y visión infrarroja. • Programación en C/C++, Matlab and Python.
Otros	<ul style="list-style-type: none"> • Carnet de conducir (Clase B).