









Curriculum vitae

MAM 21 LAT JESTEM STUDENTEM TRZECIEGO ROKU POLITECHNIKI WROCŁAWSKIEJ SZUKAJACYM INTERESUJĄCEJ PRACY, GDZIE BĘDĘ MIAŁ PRZYJEMNOŚĆ PRACY Z LUDŹMI.

Dane osobowe

 Rafał Cielenkiewicz
 rcielenkiewicz@gmail.com
 +48 514 637 289
 Inżynierska 46/7 Wrocław
 4 czerwca 2002
 Mężczyzna

Umiejętności

Altium Designer
Podstawy C++
TIA Portal
Podstawy MatLab
Podstawy Python
Praca w zespole
Terminowość

RAFAŁ CIELENKIEWICZ

PROJEKTY

Mitsubishi Melfa RV-2SD

Praca z robotem obejmowała programowanie manipulatora oraz integrację z urządzeniami zewnętrznymi, takimi jak czujniki, sterowniki, elektrozawory oraz PLC Siemens S7-1200. Dokładna współpraca pomiędzy tymi elementami a robotem została zaprogramowana w TIA Portal, co umożliwiło prawidłowe pobieranie krążków i ich segregację na podstawie wyglądu, dzięki czujnikom i laserowi. Krążki były segregowane na dwie rampy, gdzie były liczone. W jednej znajdowały się te z dziurami od środka lub od boku, a na drugiej te bez.

Shield dla Arduino Leonardo

Zaprojektowanie i wykonanie płytki dla Arduino Leonardo w programie Altium Designer. Płyta zawiera 32-bitowy mikroprocesor, zasilanie 5V oraz izolację galwaniczną. Dodatkowo, wyposażyłem ją w czujnik temperatury, porty wejścia/wyjścia, diody LED i przyciski reset. Cały proces, od projektowania po lutowanie komponentów, został przeprowadzony osobiście. To doświadczenie rozwijało moje umiejętności projektowania i tworzenia PCB.

WYKSZTAŁCENIE

wrż 2021 – obecnie	Electronic and Computer Engineering POLITECHNIKA WROCŁAWSKA
wrż 2018	Esport LICEUM OGÓLNOKSZTAŁCĄCE NR 6 W OPOLU
wrż 2015	Językowy GIMNAZJUM NR 7 W OPOLU

Języki

Angielski ● ● ● ● ○

Niemiecki ● ● ○ ○ ○

Hobby i zainteresowania

Tworzenie urządzeń bazując na mikrokontrolerach

Nurkowanie głębinowe

Football amerykański

DOŚWIADCZENIE ZAWODOWE

sie 2023 – wrz 2023

Praktyki

KBA Automatic

Szkoleniu wewnętrznym firmy obejmującym praktyczne doświadczenie z obsługą sterowników PLC i interfejsu HMI, głównie na platformach Siemens S7-1200 i S7-1500. Zdobycie umiejętności w konfiguracji sieci Profibus i Profinet oraz komunikacji między urządzeniami. Praktyka w obszarze obsługi urządzeń peryferyjnych, podłączania elektrozaworów, przekaźników, czujników i pracy z podzespołami pneumatycznymi. Tworzenie i symulacja scenariuszy z użyciem różnych sterowników, skanera, wyspy zaworowej, falowników i panelu operatorskiego. Znajomość podstaw pracy z robotem Mitsubishi Melfa RV-2SD, obejmująca programowanie manipulatora oraz jego integrację z urządzeniami zewnętrznymi, takimi jak czujniki i sterowniki.

sty 2019 - kwi 2023

Pracownik biurowy

Joanna Cielenkiewicz

Zakres obowiązków: przygotowywanie baz danych, umawianie wizyt z klientami, wpisywanie danych do systemu, wystawianie faktur i przelewów, kompletowanie dokumentów dla księgowo

maj 2020 - lut 2021

Pomocnik kaletnika

Tech-Med.

Zakres obowiązków: cięcie skóry według szablonów, wypychanie pianką gotowych elementów

sty 2019 - paź 2019

Asystent Menadżera

Stacja Paliw Shell

Zakres obowiązków: wystawianie faktur dla przedsiębiorców, przyjmowanie oraz dokumentowanie towarów, rozliczanie dostaw, inwentaryzacja towaru, dbanie o standardy i wizualizację stacji

CERTYFIKATY

lut 2024

CCNAv7: Introduction to Networks

cze 2021

Cambridge z języka angielskiego B1

KURS

2020

Studium Talent PWR matematyka i fizyka

wrz 2020

"Salon maturzystów Perspektywy 2020"

cze 2019

"Obsługi programu do grafiki komputerowej z modelowaniem i drukowaniem przestrzennym 3D"

2018

Underwater activity commission PŁETWONUREK STOPIEŃ P1