

# Rosa del Carmen Dávila Meza



## INFORMACIÓN

-  Mujer
-  Mexicana
-  Guadalajara, Jalisco, México
-  (+52) 33 2420 8506
-  rosa\_davila\_0108@hotmail.com

## HABILIDADES TÉCNICAS

- Windows
- Lenguajes de programación C, C++, Python
- MATLAB, PROTEUS, Arduino, CoppeliaSim
- ROS (Robot Operating System)
- Visión robótica, Redes Neuronales Artificiales
- Control lineal y no-lineal
- Electrónica digital
- Impresión 3D

## OTRAS HABILIDADES

- Autodidacta
- Comunicaci3n asertiva
- Responsable
- Rápido aprendizaje
- Resolución de problemas
- Actitud positiva
- Trabajo en equipo
- Creativa
- Iniciativa
- Organizada

## IDIOMA

**Español:** Nativo - Competencia profesional completa

**Inglés:** Certificado "Pass with merit" B1+, por Proulex (EPT), Universidad de Guadalajara.

## SITIOS

- <https://github.com/RosaDavila/Portafolio.git>
- [www.linkedin.com/in/rosa-dávila-robotics-engineer](http://www.linkedin.com/in/rosa-dávila-robotics-engineer)



## ACERCA DE MÍ

- Egresada de Ingeniería Robótica, con conocimientos y experiencia en sistemas de control, electrónicos e inteligentes.
- Miembro activo de [UdeG Space - Proyecto Mars Rover](#).
- Mi objetivo profesional es aplicar mis habilidades técnicas y mi pasi3n por la rob3tica y la automatizaci3n para contribuir al desarrollo de soluciones tecnológicas avanzadas y eficientes.



## FORMACI3N ACADÉMICA

### Licenciatura en Ingeniería Rob3tica

Enero 2021 - Diciembre 2024

Universidad de Guadalajara

Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías

### Bachillerato General por Competencias

Agosto 2016 - Junio 2019

Universidad de Guadalajara

Escuela Preparatoria No.5



## PROYECTOS

### UdeG Space - Proyecto Mars Rover

- Ingeniero en Control y Visi3n

Actualmente, participo en el desarrollo, programaci3n y mantenimiento de software para el control de un brazo rob3tico, asegurando su correcto funcionamiento y optimizando su desempeÑO.

Agosto 2024 - Presente

### Proyecto: Control Visual de un Manipulador Móvil para la Manipulaci3n de Objetos

- Ingeniero en Rob3tica, Control, Visi3n y Software

Colaboré en el desarrollo y programaci3n del modelo matemático y los algoritmos de control para un manipulador móvil, permitiendo el desplazamiento y movimiento preciso del robot. Adem3s, participé en su acondicionamiento y optimizaci3n.

Enero 2024 - Noviembre 2024

### Proyectos académicos

- Construcci3n y programaci3n de un robot móvil evasor de obstáculos, seguidor de líneas y con control de posici3n.
- Manipulaci3n e implementaci3n de códigos en un manipulador rob3tico Kinova Gen3 (6 DOF).
- Elaboraci3n y programaci3n de manipulador planar (2 DOF).

Enero 2023 - Mayo 2024



## CERTIFICADOS

 [Circuit Simulation Onramp \(MATLAB\)](#)

 [Simscape Onramp \(MATLAB\)](#)



## RECONOCIMIENTOS

**Segundo lugar en el concurso de Proyectos Modulares de la carrera de Ingeniería Rob3tica, con el proyecto "Control Visual de un Manipulador Móvil para la Manipulaci3n de Objetos"**

11 de diciembre de 2024

Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías

Divisi3n de Tecnologías para la Integraci3n Ciber-Humana (DIVTIC)

**Participaci3n en el Taller "Introducci3n a desarrollo de videojuegos"**

24 de febrero de 2023

Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías

Centro de Innovaci3n y Emprendimiento (CIE-CUCEI)

**Participaci3n en el Taller "Introducci3n a impresi3n 3D"**

17 de febrero de 2023

Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías

Centro de Innovaci3n y Emprendimiento (CIE-CUCEI)