

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



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



EXPERIENCIA & 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 M3vil para la Manipulaci3n de Objetos

- Ingeniero en Rob3tica, Control, Visi3n y Software
- Colabor3 en el desarrollo y programaci3n del modelo matemático y los algoritmos de control para un manipulador m3vil, permitiendo el desplazamiento y movimiento preciso del robot. Adem3s, particip3 en su acondicionamiento y optimizaci3n.
- Enero 2024 - Noviembre 2024

Proyectos acad3micos

- Construcci3n y programaci3n de un robot m3vil evasor de obstÁCulos, seguidor de lÍneas y con control de posici3n.
- Manipulaci3n e implementaci3n de c3digos 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 M3vil 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)