****

**PERFIL PROFESIONAL**

*Soy Ingeniero Mecatrónico, egresado de la Universidad San Buenaventura, educado bajo cualidades éticas y morales, con fortalezas en el desarrollo de relaciones interpersonales y trabajo en equipo, capacidad de aprendizaje, competitividad, compromiso, análisis, investigación y liderazgo; con gran potencial para aplicar toda la experiencia y conocimientos en el ámbito laboral.*

*Por mi gran desempeño profesional y laboral, estoy capacitado para desarrollar habilidades y destrezas que me permiten adaptarme a las continuas innovaciones, necesidades y convergencias, ya que cuento con amplios conocimientos para desempeñarme eficientemente en cualquier ambiente, generando los mejores resultados, sin que influya la presión bajo la que se trabaje.*

*Poseo habilidades y conocimientos sólidos, entre los cuales se destacan los correspondientes a la mecánica (Dinámica, estática, mecánica de sólidos y de fluidos, así como el diseño); y la electrónica (maquinas eléctricas, instrumentación electrónica, circuitos AC y DC).*

#### FORMACIÓN ACADEMICA

**COLEGIO ANDRES BELLO**

Básica Primario

Girardot

1996

**COLEGIO SANTANDER**

Bachiller Académico

Girardot

2002

**UNIVERSIDAD SAN BUENAVENTURA**

Ingeniería Mecatrónica

Bogotá

2011

#### SEMINARIOS DE ACTUALIZACIÓN

**UNIVERSIDAD SAN BUENAVENTURA**

Semana de la Ingenieria

Bogotá

2003 – 2008

**DYNAMIC TEACHING CORPORATIÓN**

Ingles Básico

2008

#### PROYECTOS REALIZADOS

**UNIVERSIDAD SAN BUENAVENTURA**

- Diseño de una caja reductora de velocidad.

- Diseño de una turbina.

- Diseño de tentáculo artificial.

- Diseño de un controlador de nivel.

- Diseño de maquina textilera.

**TESIS DE GRADO:**

- Diseño y construcción de un servomecanismo

copiador de movimientos en dos dimensiones.

*Descripción:*

El diseño y construcción de este servomecanismo de movimientos en dos dimensiones es poder dibujar o escribir en un área de trabajo mínimo y máxima de 25×35cm, en donde se tendrá 2 brazos robóticos, un brazo robótico será el brazo mecánico copiador y el segundo brazo robótico será el brazo electromecánico copiador.

*Herramientas de apoyo:*

Solid Edge, Solid Works, Ansys, Circuit Maker, Labview, Matlab y MD solid

**EXPERIENCIAS LABORAL**

**LOTENGO**

Jefe inmediato: Miguel Ángel Hoyos

Teléfono: 2354080

Labor desempeñada: Logístico y Coordinador de eventos

Experiencias y logros: Puntualidad, dominio como coordinador y

manejo de personal

**YTA ROBOTIC**

Jefe inmediato: Andrés Iván León

Teléfono: 7014264

Labor desempeñada: Diseñador de tarjetas electrónicas pcb

Experiencias y logros: Aprendizaje de diseño en pcb por software

**TECNOPARQUE COLOMBIA**

Jefe inmediato: Liliana Restrepo G.

Teléfono: 2496919

Labor desempeñada: Asesoría de proyectos y diseño

Experiencias y logros: Aplicando los conocimientos de mi carrera

en el área de la Mecánica, diseño Mecánico

y Electronica

**ELECTRIPESADOS**

Jefe inmediato: Uriel Duque Giraldo.

Teléfono: 3350695

Labor desempeñada: Asistente de patio.

Experiencias y logros: Aplicando los conocimientos de mi carrera

de la Mecánica y Electrónica. Pero más

aplicado a la mecánica automotriz.

**AROTEC COLOMBIANA**

Jefe inmediato: Andrés Iván León.

Teléfono: 6138555 ext 106

Labor desempeñada: Ing. Comercial

Experiencias y logros: Aplicando los conocimientos de mi carrera

de la Mecánica, Electrónica y Metrología.

Para ofrecer equipos para el control de . calidad e investigacion y mantenimiento.

**REFERENCIA PERSONALES Y FAMILIARES**

**Alfonso María Correa Castañeda**

Pensionado Policía Nacional

Policía Nacional

Tel: 2 234587

**Arturo Muñoz Osorio**

Auxiliar Administrativo

Banco de la República

Tel: 3 432185 - 310 777092

**Mariela Guataqui Gaitán**

Asesora de seguros

Suramericana de Seguros – SURA

Tel: 7 538232 - 310 5555111

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

**FELIX ANTONIO ACEROS TRONCOSO**

C.C. 11.206.548 De Girardot.

ANEXOS





