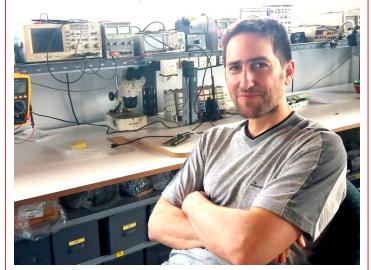


Pablo Slavkin

Curriculum Vitae

Dos Valles, G01, Bariloche
Río Negro, Argentina
(+54)(911) 6 243 3463
(+54)(911) 3 003 3463
slavkin.pablo@gmail.com
[github](#)
[linkedin](#)
13/12/1976



"En las herramientas, como en los instrumentos, lo que importa es el artista"

Presentación

Soy *Ingeniero Electrónico* del instituto tecnológico de Buenos Aires [ITBA](#) y recibido recientemente de *Magister en Sistemas Embebidos* de la Universidad de Buenos Aires [UBA](#).

Desarrollé mi carrera trabajando en el área de desarrollo de producto de varias empresas nacionales y en el área de investigación en instituciones estatales.

Estuve a cargo de un estudio de ingeniería electrónica ofreciendo servicios de diseño y producción electrónica y actualmente trabajo como desarrollador electrónico freelance.

Trabajo diariamente diseñando equipos electrónicos embebidos ejecutando tareas como:

- Toma de requerimientos y planificación de los test de aceptación de hard y soft.
- Diseño de esquemáticos, PCB, simulaciones, montaje, modelado 3D y mecanizados.
- Codificación para tiempo real en C/C++ en bare metal o sobre RTOS.
- Codificación de scripts en Bash y Python sobre Linux y Linux embebido.
- Codificación y ejecución de los test unitarios y manejo de herramientas de integración continua.
- Armado y puesta en marcha de prototipos y documentación para la Línea de montaje.

Soy muy pragmático, comprometido y disfruto resolver los problemas complejos de modo creativo intercambiando ideas con mis pares. Prefiero los desarrollos down-top utilizando conceptos ágiles para mantener el producto funcional desde el inicio.

Cuento con un laboratorio de desarrollo de electrónica, mostrado en la figura ?? y en el [video](#), con herramientas tales como:

- Línea de montaje de placas SMD y TH, stencil de pasta, pick and place, horno de refusión y batea.
- Herramientas de reworking y soldadura manual
- Stock de materiales SMD y TH de uso corriente y específicos.
- Centro de mecanizado CNC.
- Máquina para corte y grabado laser.
- Varias maquinas para impresión 3D.
- Generadores, Osciloscopios e Instrumental avanzado para medición y diagnóstico.
- Herramientas electrónicas para desarrollo de firmware.

Estas herramientas, mi experiencia, capacidad técnica y frecuente actualización académica me permiten desenvolverme en la mayoría de las instancias del desarrollo de un equipo electrónico embebido profesional.

Sigue los links para ver videos, pdf's e información detallada de cada sección.

Se puede acceder al CV mas reciente [aquí](#).



figure 1: Laboratorio de desarrollo en Bariloche, 2019

Educación

- 2019–2021 **Maestría en Sistemas Embebidos**, UBA - Universidad de Buenos Aires , Buenos Aires , Promedio 9.28 [Ver Programa](#) , [Ver analítico](#) .
- 2018–2018 **Especialización en Sistemas Embebidos**, FIUBA - Universidad de Ingeniería de Buenos Aires , Buenos Aires , Promedio 9.33 [Ver Programa](#) .
- 2007–2016 **Doctorado en Ingeniería**, UTN - Universidad Tecnológica Nacional FRBA , Buenos Aires , Promedio 10 sobre 3 materias aprobadas + 3 finales adeudados .
Mención Procesamiento digital de imágenes y señales. Suspendido por mudanza a otra ciudad [Ver Programa](#)
- 1996–2005 **Ingeniería Electrónica**, ITBA - Instituto Tecnológico de Buenos Aires , Buenos Aires , Promedio 6.5 [Ver Programa](#) .
- 1990–1995 **Técnico Electromecánico**, ENET Nº1 Brigadier General Pascual Echagüe , Concordia, Entre Ríos , Promedio 8.5 .
- 1982–1989 **Escuela Primaria**, Escuela Velez Sarsfield , Concordia, Entre Ríos , Promedio 8.5 .

Experiencia

Profesional

- 2020–2021 **Líder de ingeniería de software embebido**, Novo Space , EE.UU, Argentina , , .
Siendo el primer empleado de la start-up espacial, se trabajó en tareas de programación de firmware, algoritmos y sistemas operativos de tiempo real, bootloaders en especial u-boot, Linux embebido, y puesta en marcha de las nuevas tarjetas de hardware. Trabajo en modalidad remota. Luego de 12 meses y la empresa con 15 empleados, se suspende el trabajo por relocación a otro país. [Ver portfolio](#).
- 2020–2020 **Diseño de un servo control para BLDC**, Engineered Arts , England , , .
Trabajo como ingeniero de hardware, seleccionando los componentes, la topología y realizando el ruteo del PCB. Se trabaja remotamente junto a un equipo de especialistas. [Ver portfolio](#).
- 2019– Presente **Ingeniero electrónico freelance** , , , .
Emprendimiento personal. Servicios de diseño electrónico, hardware, firmware y equipos electrónicos.
- 2019–2020 **Desarrollo de un controlador para un Servomotor**, Nanocut , Chisináu, Moldavia , .
Para un emprendimiento de mejora de maquinaria industrial del rubro de mecanizados, se desarrolla un controlador para servomotor con motores PMSM. [Ver portfolio](#).
- 2019–2019 **Consultor y desarrollador de software CNC**, Wolfcut , Spain , Valencia, España , .
En la fabrica de maquinas CNC, se desarrollan trabajos de consultoria en gestion de la produccion y desarrollo de software para mejorar las capacidades tecnicas de las maquinas CNC comercializadas, entre estos, un sistema de cambio de herramientas automatico y sensado de altura de herramientas. [Ver portfolio](#).
- 2011–2019 **Desarrollo y producción de equipos electrónicos**, Grupo Noto , Argentina , , .
Se desarrollan y fabrican multiples equipos para el rubro de electromedicina estetica. [Ver portfolio](#).
- 2012–2019 **Desarrollo y producción de equipos electrónicos**, Piscina Natural , Argentina , , .
Se desarollo un equipo para la generación de cloro a partir de agua salina permitiendo mantener limpia las piscinas. [Ver portfolio](#).

- 2005–2019 **Director en empresa de ingeniería , *disenioconingenio* , Argentina , , .**
 Emprendimiento personal. Estudio de ingeniería que ofrece servicios de diseño electrónico a empresas, con capacidad para desarrollar y fabricar equipos electrónicos, hardware, firmware, software, mecánica, ruteo de PCB's, montaje de PCB's SMD y TH, impresión 3D, mecanizado CNC, corte y grabado laser y comercializa equipos para control de accesos RFID, monitoreo de temperatura ethernet, automatización de maquinas, conversores de protocolos, etc. [Ver portfolio](#).
- 2011–2014 **Consultor y desarrollador de equipos electrónicos , *Seconsat* , Argentina , , .**
 Consultoría y desarrollo de accesorios electrónicos para el rubro de rastreo vehicular, AVL. Se trabajó en el desarrollo de soluciones inalámbricas embebidas.[Ver portfolio](#).
- 2011–2016 **Consultor y desarrollador de equipos electrónicos , *Softron* , Argentina , , .**
 Consultoría y desarrollo de equipos y soluciones electrónicas para el rubro de medición y monitoreo de energía utilizando tecnologías inalámbricas y GSM. [Ver portfolio](#).
- 2011–2017 **Consultor y desarrollador de equipos electrónicos , *Grupo Koner* , Argentina , , .**
 Consultoría y desarrollo de equipos y soluciones electrónicas para el rubro de rastreo vehicular, AVL. Se trabajo principalmente en el desarrollo e integración de un lector de tarjetas RFID para el registro de conductores.[Ver portfolio](#).
- 2003–2005 **Desarrollador de equipos electrónicos , *Digicard* , Argentina , , .**
 Empresa referente a nivel nacional en el rubro de control de accesos. Se trabajo en el desarrollo de un lector RFID de 125khz para la linea de controladores de accesos. Se participó en todas las etapas desde el requerimiento, diseño, layout, prototipo, puesta en marcha, firmware, documentación general y para producción. Actualmente es un producto comercializado activamente por la empresa.[Ver portfolio](#).
- 2002–2003 **Desarrollador de firmware para microcontroladores , *Pump-Control* , Argentina , , .**
 Empresa dedicada principalmente al diseño, desarrollo y producción de controladores electrónicos para la distribución de hidrocarburos. Se trabajó en el área de desarrollo de firmware para microcontroladores de 8bits de la linea Atmel, implementando protocolos de comunicaciones, control de accesos, control de dispensar de combustible, etc.

Docencia

- 2020–2021 **Procesamiento de señales, introducción, edición renovada, *Universidad de Buenos Aires, UBA*.**
 En el marco de la *Maestría en Sistemas Embebidos de la UBA, MSE*, se dictó un curso de procesamiento de señales digitales aplicado a sistemas embebidos incluyendo temas como: cuantización, convolución, correlación, transformada discreta de Fourier (DFT, FFT). [Ver programa](#). Ver clases grabadas. [Ver material del curso](#)
- 2020–2020 **Procesamiento de señales, introducción, *Universidad de Buenos Aires, UBA*.**
 En el marco de la *Maestría en Sistemas Embebidos de la UBA, MSE*, se dictó un curso de procesamiento de señales digitales aplicado a sistemas embebidos incluyendo temas como: cuantización, convolución, correlación, transformada discreta de Fourier (DFT, FFT). [Ver programa](#). Ver clases grabadas. [Ver material del curso](#)
- 2017–2017 **Jornada de introducción a la robótica, *Escuela Siglo XXI*, , .**
 Se dictó una jornada de introducción a la robótica para alumnos de tercer a quinto año, mostrando las historia, conceptos básicos y culminando con una practica en diferentes plataformas comerciales.
- 2004–2004 **Curso intensivo de programación de FPGA de Altera usando Quartus II , *ITBA*, , .**
 Se realizó un curso introductorio con actividades practicas usando una placa de evaluación de Altera. [ver material](#)

Investigación

- 2015–2016 **Becario en la Comisión Nacional de Energía Atómica , *CNEA* , , .**
 Se trabajó como becario en la culminación de un PET (Positron Emission Tomography) íntegramente desarrollado en el centro sobre el cual se desarrolla el plan de tesis doctoral. Particularmente se trabaja en el área de adquisición y procesamiento de señales digitales sobre FPGA de alta performance. Se termina la beca por mudanza a otra ciudad [ver material 2015](#) , [ver material 2016](#)
- 2009–2009 **Ayudante en el Centro de investigaciones de Láseres y Aplicaciones , *CITEDEF*.**
 Se trabajó como ayudante del Dr. Jorge Codnia y la Lic. Laura Azcárate en el armado de un condensador de flujos, que con la ayuda de un láser produce isótopos de interés, y los primeros avances en un nuevo espectrómetro de masas de tiempo de vuelo

Tutorías y jurado

- 2021–2021 **Jurado de tesis de maestría del Esp. Lic. Leopoldo A. Zimperz en su trabajo, *Control de acceso de fácil instalación con administración remota.*, *Universidad de Buenos Aires, UBA*.**
 En el marco de las defensas de tesis de la *Maestría en Sistemas Embebidos de la UBA, MSE*, se participó como jurado de tesis de maestría. [ver memoria](#), [ver presentación](#).

Cursos y seminarios

- 2020 **LATAM 2020 Entrepreneur Competition**, MIT - ITBA , 8hs , Se participó como jurado del concurso LATAM 2020, organizado entre el MIT y el ITBA, en donde participan proyectos de innovación y emprendedurismo de latinoamerica. [Ver Certificado](#) , [Ver Concurso](#) .
- 2018 **LATAM 2018 Entrepreneur Competition**, MIT - ITBA , 8hs , Se participó como jurado del concurso LATAM 2018, organizado entre el MIT y el ITBA, en donde participan proyectos de innovación y emprendedurismo de latinoamerica. [Ver Certificado](#) , [Ver Concurso](#) .
- 2017 **LASCAS 2017 Tutorials: Dependable Digital Systems and Fault Tolerant FPGA Design** , INVAP , 8hs , .
- 2017 **SASE 2017, Simposio Argentino de Sistemas Embebidos** , UBA , 8hs , [Ver certificado](#) .
- 2016 **SASE 2016, Simposio Argentino de Sistemas Embebidos** , UBA , 8hs , [Ver certificado](#) .
- 2015 **Encuentro Doctorado PSI – GIBIO – Modelos, Simulación e Ingeniería de Tejidos** , Favaloro , 8hs , [Ver certificado](#) .
- 2015 **Técnicas avanzadas de diseño digital, Guillermo Jaquenod 2015** , UNICEN, Universidad Nacional Del Centro De La Provincia De Buenos Aires 20hs , [Ver programa](#) , .
- 2015 **SASE 2015, Simposio Argentino de Sistemas Embebidos** , UBA , 6hs , [Ver certificado](#) .
- 2015 **Técnicas avanzadas de diseño digital** , UNICEN , 40hs , Curso virtual avanzado de técnicas de diseño digital a cargo del ingeniero Guillermo Jaquenod .
- 2013 **SASE 2013, Simposio Argentino de Sistemas Embebidos** , UBA , 18hs , .
- 2012 **Introducción a LATEX** , UP Universidad de Palermo, Rama Estudiantil IEEE-UP , 2hs , [Ver certificado](#)
- 2012 **Primeras jornadas de procesamiento de señales e imágenes** , UTN, GIBIO EDE2008 Electronic Design Expo , 8hs , [Ver certificado](#) .
- 2012 **SASE 2012, Simposio Argentino de Sistemas Embebidos** , UBA , 18hs , .
- 2011 **SASE 2011, Simposio Argentino de Sistemas Embebidos** , UBA , 18hs , .
- 2010 **SASE 2010, Simposio Argentino de Sistemas Embebidos** , UBA , 18hs , .
- 2008 **Conferencia sobre tecnologías inalámbricas de Digi RF** , EDE2008 Electronic Design Expo , 6hs , [Ver certificado](#) .
- 2007 **Curso teórico práctico de serigrafía orientado a la fabricación de PCB's** , 32hs , [Ver detalles](#) , .
- 2007 **Seminario de desempeño analógico usando microcontroladores Silabs** , 8hs , [Ver detalles](#) , .
- 2006 **Lanzamiento microcontroladores Freescale RS08KA, acelerómetros y sensores** , 8hs , [Ver certificado](#) , .
- 2006 **Lanzamiento microcontroladores Freescale Coldfire 32 bits** , 10hs , [Ver detalles](#) , .
- 2004 **Microprocesadores Rabbit y Dinamic C** , 24hs , [Ver certificado](#) , .
- 2002 **Curso teórico práctico IA, Inteligencia Artificial** , ITBA , 18hs , [Ver certificado](#) .
- 1995 **Curso de radio aficionado con obtención de licencia LU9JGM** , Radio Club Concordia (LU9JJ) , 48hs , [Ver detalles](#) .

Premios

- 2020 **Codility Palladium Challenge, Codility, Premio de Oro** , , .
[Ver certificado](#).
- 2002 **Iniciación en I+D ITBA** , 1^{er} Premio , , .
Diseño y Simulación de una Unidad de Punto Flotante con estructura Pipeline Multi-Thread para procesadores de propósitos generales de alta performance [Ver material](#).
- 2001 **Robots de lucha Battle Tek, ITBA Ingenio en Acción** , 3^{er} Puesto , , .
Robot Discotech
Se diseño y fabricó un robot de lucha basado en un disco giratorio de alta velocidad de rotación con 2 salientes filosas y una rampa neumática para volcar al adversario. [Ver certificado](#) , [Ver noticias](#).

Trabajos y publicaciones

- 2021 **Lectura de fiduciales para máquina de control numérico CNC** , *Maestría en sistemas embebidos, FIUBA* , , . Trabajo final de la carrera de maestría en sistemas embebidos, Director: MEE. Ing. Norberto M. Lerendegui (IEEE) [Ver material](#) , [ver presentación](#) , [ver defensa publica de tesis](#), [ver videos](#) , [ver listado completo](#)
- 2018 **Controlador para máquina CNC de 3 ejes** , *Especialización en sistemas embebidos, FIUBA* , , . Trabajo final de la carrera de especialización en sistemas embebidos, Director: Ing. Juan Manuel Cruz [Ver material](#) , [ver presentación](#) , [ver defensa publica de tesis](#), [ver videos](#) , [ver listado completo](#)
- 2010 **Suavizado de imágenes por difusión inhomogenea** , *Procesamiento de imágenes Biomédicas, UTN* , , . Trabajo final Procesamiento de imágenes biomédicas, Tutor: Dr. Castro. [Ver material](#) .
- 2008 **Estudio de técnicas foto térmicas aplicadas a la medición de flujo gaseoso** , *CITEDEF* , , . Se presentó bajo la tutela Dr. Francisco Manzano y como meta de aprobación de Optoelectrónica II. [Ver trabajo](#)
- 2004 **Diseño e implementación de una pantalla dinámica basada en 3200 lámparas de filamento con 16 escalas de grises y 20fps actualizable por ftp** , *LampMatrix, Tesis de grado, ITBA* , , . Bajo la tutela del Profesor Villamil, se diseñó y fabricó íntegramente una pantalla publicitaria basada en lamparas de filamento. [Ver video](#), [Ver material](#).
- 2003 **Design and Simulation of a pipeline-structured Floating Point Unit for high performance general purpose processors** , *JAIIO 32^{as} Jornadas Argentinas de Informática e Investigación Operativa* , , . [Ver trabajo](#)
- 2003 **Selección del número de etapas óptimas en unidades de punto flotante con estructura pipeline** , *CACIC, Congreso argentino de ciencias de la computación* , , . [Ver trabajo](#)

Dominio de tecnologías

Lenguajes de programación

Avanzado C, C++, Python, ASM assembler, Verilog, VHDL, Octave

Intermedio C#, Pascal, bash, makefiles, openHab, flask, Javascript, HTML, css,

Básico Java, php

Sistemas Operativos

Avanzado Linux (Manjaro, Debian, Crunchbang, Bunsenlabs, Ubuntu, Slackware), FreeRTOS, Windows(Win10, Seven, XP, NT, Server2003)

Intermedio FreeBSD

Básico OSEK, plan9, VXWorks, RTems

Programas de computadora destacados

| | | | | |
|----------|--------------------------|-------------------------|--|-------------------------|
| Avanzado | vim ¹⁵ | git ⁸ | mercurial | bash |
| | ssh | anaconda | pyfda | jupyter |
| | ipython | screen | tmux ⁶ | Kicad |
| | Allegro PCB Router | Orcad16 Design CIS | Orcad16 Layout | Orcad16 Pspice |
| | gnumeric | mutt | L<small>A</small>T<small>E</small>X | Cura |
| | Prontiface | Freecad | Slic3r | Mach3 |
| | LinuxCNC | Rhinoceros | RhinoCam | Flash MX |
| | Borland C++ Builder | gcc | gdb | pudb |
| | openocd | ncurses | cdk | Microsoft Visual Studio |
| | Libero 12.x | Softconsole | Xilinx (ISE y Vivado) | gtkwave |
| | icarus | ghdl | cocotb | redmine |
| | cups | Swat | Samba | ceedling |
| | cryptsetup | Wireshark | VirtualBox | pass |
| | gnuplot | LibreOffice | Freecad | numpy |

| | | | | |
|--|---|--|---|--------------------------------------|
| | OpenOffice Mathcad ffmpeg gitlab | Eclipse quemu Openscam gitlab runners | Matlab Arduino IDE Webadmin gitlab runners | Jenckns svn SonarQube CD/CI |
|--|---|--|---|--------------------------------------|

Básico Quartus II, Delphi, Blender, Krita, odoo ERP

Experiencia en tecnologías y patrones de software

Avanzado linux device drivers device tree Das U-Boot buildroot

Intermedio NASA CFS

Básico Yocto nmigen

Protocolos de comunicaciones y técnicas digitales

| | | | | | | | | | |
|--------------------------|----------------------|---------------------|---------------------------|----------------|--------------|------------|------------|------------|---------------|
| Ethernet SPI RS232 | IwIP I2C RS485 | TCP LVDS PoE+ | IPv4 USB FS/HS MQTT | SNMP Zigbee | SMTP RFID | NTP PWM | ARP ADC | UDP DAC | SCI 1-Wire |
|--------------------------|----------------------|---------------------|---------------------------|----------------|--------------|------------|------------|------------|---------------|

Intermedio IPv6 CAN 6LoWPAN IEEE 802.15.4 I2S Radius Modbus

Básico HTTP Lora MIPI

Otras tecnologías de Interés

Avanzado Edding CNC macro programming lenguaje, Manejo de línea de montaje SMD, Soldado de PCB's manual por horno y ola, Impresión 3D FDM, serigrafía sobre rígido, serigrafía de PCB's, mecanizado CNC, Manejo de máquina de corte laser, manejo de máquinas herramientas.

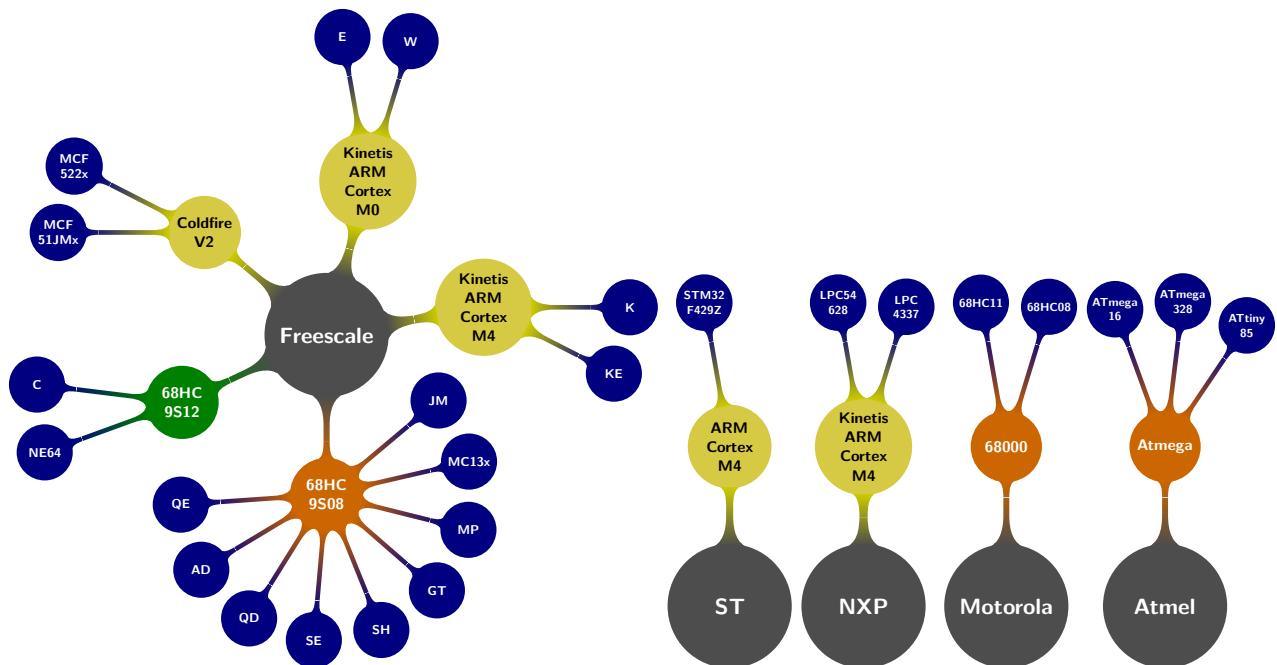
Intermedio Manufactura de PCB's, soldadura por arco, tornería metálica

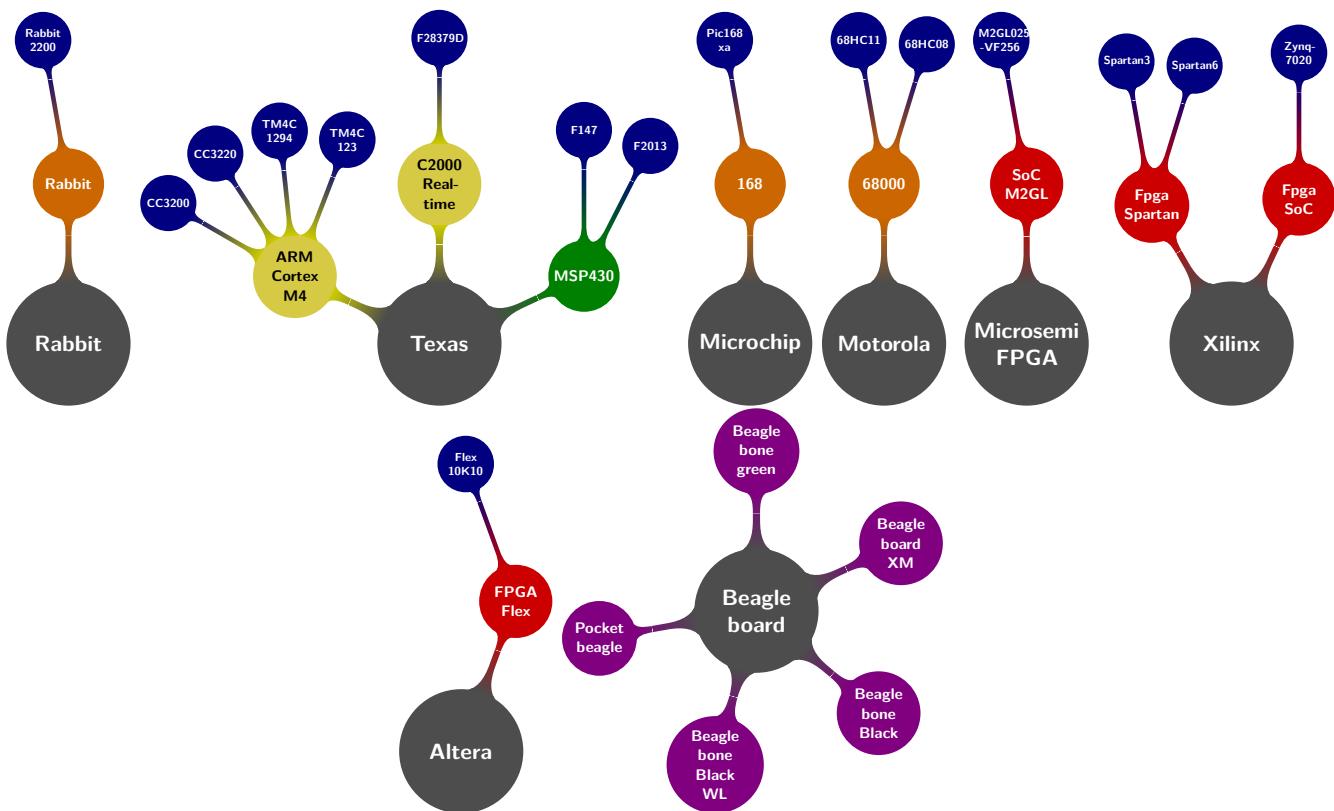
Básico

Experiencia con las siguientes arquitecturas de Microcontroladores, microprocesadores y FPGA's

Al menos en un proyecto se han utilizado:

Colores ● 8 bits ● 16 bits ● 32 bits ● FPGA ● SBC (ordenador de placa reducida)





Idiomas

| | | |
|---------|---|---|
| Español | Oral/Lectura/Escritura Avanzado | <i>Lengua nativa</i> |
| Inglés | Oral/Escritura Intermedio, Lectura Avanzado | <i>TOEIC 2005–785</i> Ver certificado |
| Hebreo | Lectura Intermedio, Escritura/Oral Básico | <i>Escuela primaria hebrea completa</i> |
| Ruso | Lectura, Escritura y Oral Básico | <i>Cusro personalizado en Moldova</i> |

Deportes y actividades recreativas

| | |
|-----------|---|
| 2016–2017 | Basquet , Bariloche , Club Deportivo Nahuel , facebook . Entrenamiento en el plantel de primera división del club |
| 1983–1994 | Basquet , Concordia , J.N.Bialik , . Entrenamiento desde categoría mosquito hasta formar parte del plantel de primera division. |
| 1995–2004 | Basquet , Buenos Aires , Basquet Universitario , ITBA . Entrenamiento en el plantel universitario durante toda la carrera. |
| 1994– | Ciclismo , , . |
| Presente | Competición en categoría cross country sub-23, competencia en categoría trialbike sub 30, ciclismo amateur al presente |
| 2014– | Guitarra , , . |
| Presente | Aprendizaje amateur de guitarra eléctrica y música. |

Otras actividades e intereses

- Física
- Astronomía
- Motociclismo
- Historia de la ciencia
- Filosofía
- Ciclismo

Portfolio

NOVO SPACE

Trabajé durante un año en una excitante start-up aeroespacial como líder de sistemas embebidos. Desarrollé firmware para complejos SoC, análisis de nuevas tecnologías, port de bootloaders, port de linux embebido, device drivers, análisis de software aeroespacial, entre otras actividades relacionadas. Trabajé en un equipo con otros 15 especialistas pero renuncié por mudanza a otro país.

```
[ 1.139044] TI] printk: console [ttyS0] disabled
[ 1.152164] TI] 40000000.uart: ttyS0 at MMIO 0x40000000 (irq = 17, base_baud = 6250000)
[ 1.181964] TI] printk: console [ttyS0] enabled
[ 1.182001] TI] printk: console [ttyS0] disabled
[ 1.210591] TI] printk: console [earlycon0] disabled
[ 1.210591] TI] printk: bootconsole [earlycon0] disabled
[ 1.210591] TI] random: get random bytes called from 0xa0d0d25 with crng_init=0
[ 1.236347] TI] random: get random bytes called from 0xa0d0d25 with crng_init=0
[ 1.537921] TI] This architecture does not have kernel memory protection.
[ 1.536263] TI] Run /init as init process
[ 1.541623] TI] with arguments:
[ 1.545623] TI]   "/init"
[ 1.549873] TI] with environment:
[ 1.553702] TI]   "HOME=/"
[ 1.553702] TI]   "TERM=linux"
[ 1.553702] TI]   "USER=root"
[ 1.980372] C0) random: fast init done
-----
[SBC-083 Board]
# ls
app  dev  init  proc  root  sample.ko  sys  var
bin  etc  lib   rootfs  rootfs.ko  usr

#
```



figure 2: Captura de linux embebido (izquierda) portado desde cero a las plataformas de hardware de NOVO SPACE (derecha).

Engineered Arts

Se desarrolló una placa de potencia y medición de corriente de gran precisión para un motor BLDC. Se tomaron los requisitos, se diseñó el esquemático, la selección de componentes y finalmente el ruteo del PCB como se ve en la figura 3

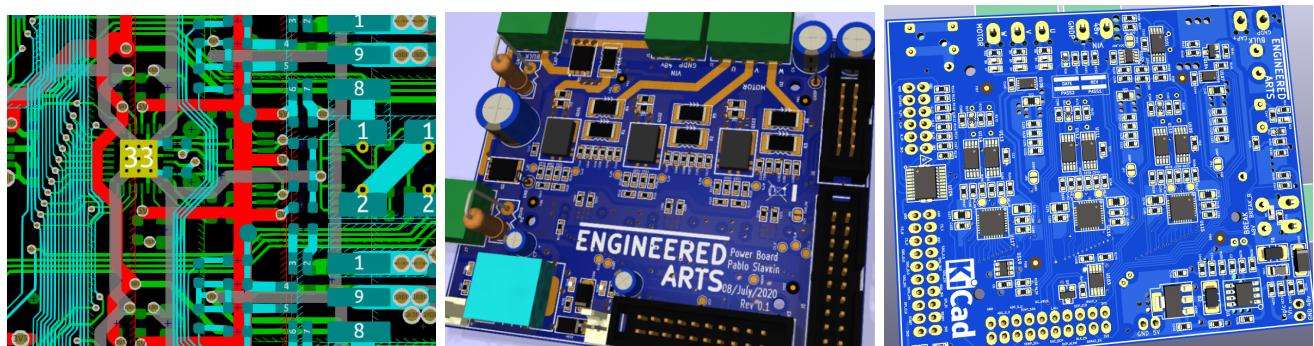


figure 3: Placa electrónica PCB de potencia para medición y control de un motor BLDC para la empresa Engineered Arts [ver placa en 3D](#)

Nanocut 2.0

Para la firma Nanocut de Moldavia, a mitad del 2019, se desarrolló un controlador de motor *permanent magnet synchronous motor* (PMSM) utilizando una placa de desarrollo de Texas Instruments con un microcontrolador de tiempo real de la linea C2000 sobre la cual se desarrollaron los algoritmos de control de torque, velocidad y posición a lazo cerrados utilizando un encoder óptico relativo.

Se logró poner en marcha un prototipo que sera la base de hardware y firmware para un nuevo driver genérico de motores para las máquinas CNC que cuenta dicha empresa.

Se utilizó un método de control vectorial FOC, y se implementaron las transformadas de Clarke/Parke y varios PID's anidados para lograr los objetivos con la máxima performance.

En la figura 4 se pueden ver las herramientas de hardware y los algoritmos implementados en funcionamiento.

En la figura 5 se muestra el prototipo funcionando en los laboratorios de Moldavia.

Nanocut 3.0

Para la firma Nanocut de Moldavia, a principio del 2020, se trabajo en el diseño de una placa de control de servo motores. Se diseñaron los esquemáticos, el ruteo y los modelos 3d de algunas de sus partes y del gabinete. Se utilizo para el trabajo el CAD Kicad 5.0 y se utilizo un stack de 6 layers, pistas de 6mils/6mils y vías de 0.3mm para soportar



figure 4: Herramientas de desarrollo y captura de resultados de los algoritmos para el control de un motor PMSM



figure 5: Prototipo mecánico para las pruebas de los algoritmos de control de torque, velocidad y posición utilizando un motor PMSM

el exigente encapsulado BGA de 337 patas que se utilizó.

En total el trabajo contó con

- 2253 pads
- 728 vías
- 8531 segmentos de pistas
- 552 nets
- 19 páginas de esquemáticos

Este es el link del repositorio público del proyecto en Github [repo](#) y este es un video del modelo 3d terminado [video](#). Se dotó a la placa de circuito impreso de las siguientes capacidades técnicas:

- procesador de triple core de tiempo real de 32b y 200MHz
- Entrada para encoder incremental diferencial aislado x2
- Entrada para encoder absoluto diferencial aislado x2
- Entrada para pulso y dirección diferencial aislado x2
- Conexión RS485 aislado x1
- Conexión CAN aislado x1
- Conexión Ethercat esclavo x1
- Conexión Ethernet
- Medición aislada de corriente utilizando amperímetros de efecto Hall LEM's x6
- Medición aislada de voltage de línea x2
- Salida aislada de PWM para IGBT x12
- Entrada aislada para alarma x2
- Salida aislada para comandar el freno mecánico x2
- Entrada aislada para medidor de RPM's de ventilador x2
- Entrada de comunicación Sigma-Delta para medición de corriente y voltage x8
- Entrada aislada para medición de temperatura utilizando sensores NTC x4
- Comunicación 1-Wire aislada x1
- Canal SPI para conectar un LCD con touch panel del tipo EVE para proveer de una GUI completa o bien LCD de caracteres x1
- Doble fuente de alimentación aislada

Se espera que con estas características la placa pueda controlar hasta 2 servomotores simultáneamente entre otras funciones. En la figura 6 se pueden ver algunas fotos del proceso de diseño.

En la figura 7 se puede ver el PCB terminado y modelado en 3d con el gabinete preliminar

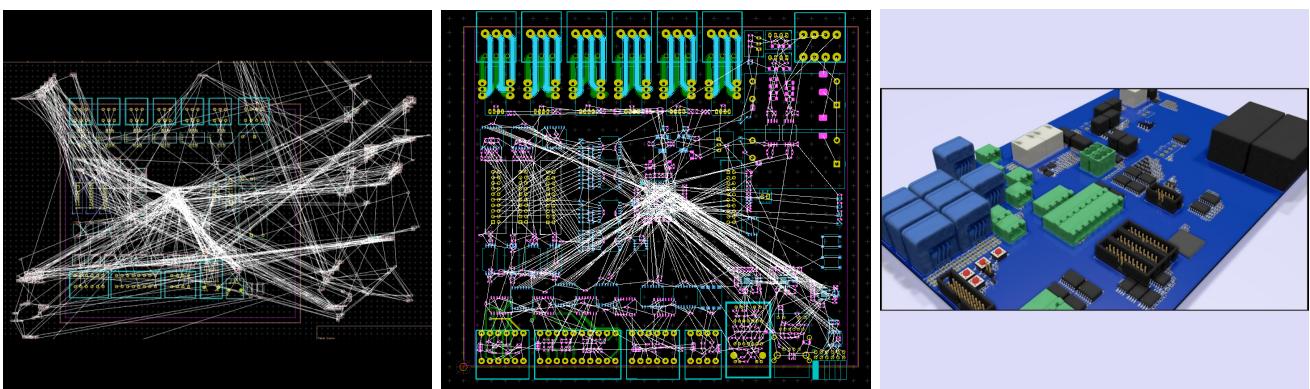


figure 6: Etapas del proceso de diseño de PCB para un servo drive de la empresa Nanocut

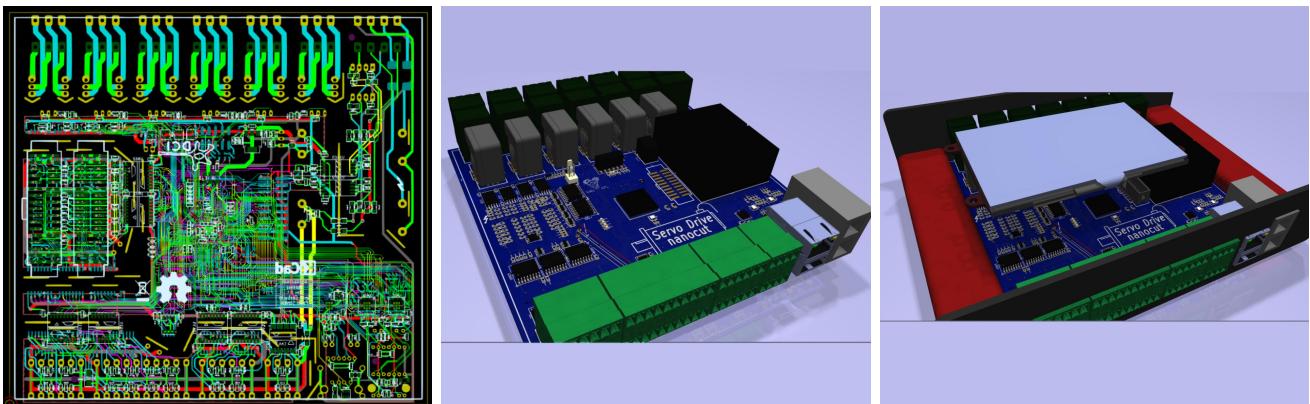


figure 7: Diseño de PCB completo y modelo 3D con su gabinete y LCD

En la figura 8 se puede ver la placa finalmente fabricada y montada.

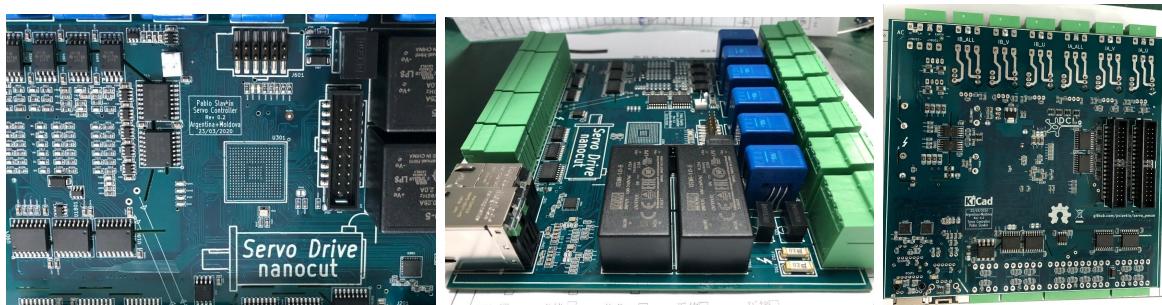


figure 8: Placa fabricada y montada en la fábrica OurPCB de china para el controlador de motores PMSM.

Wolfcut

Se desarrolló un sistema embebido para el control on line de una máquina que utiliza un controlador autónomo NK105 que no cuenta con capacidades de control remoto.

Se utilizó una computadora embebida *beagle bone green wireless* que se comporta como un USB mass storage para el intercambio de archivos con el controlador sin necesidad de conectar y desconectar un pendrive.

Se intercaló con el cableado del mando manual una placa que permite enviar comandos al controlador emulando el funcionamiento del comando.

Dentro del embebido se corre un sistema linux compilado expresamente utilizando un cross compiler compilado para arm, se compilo el kernel, un filesystem utilizando build root y se ajustó el sistema configFS para que el embebido se comporte como mass storage y finalmente se implemento una pagina web sobre apache con php para la interacción del usuario tanto desde una PC o desde un móvil. En la figura 9 se puede ver el modelo de capas implementado y la pagina web de control.



figure 9: Modelo de capas de software y pagina web para controlar remotamente una maquina CNC mediante la intervencion de un controlador NK105.

En las figuras 10 se pueden ver capturas del sistema de compilación.

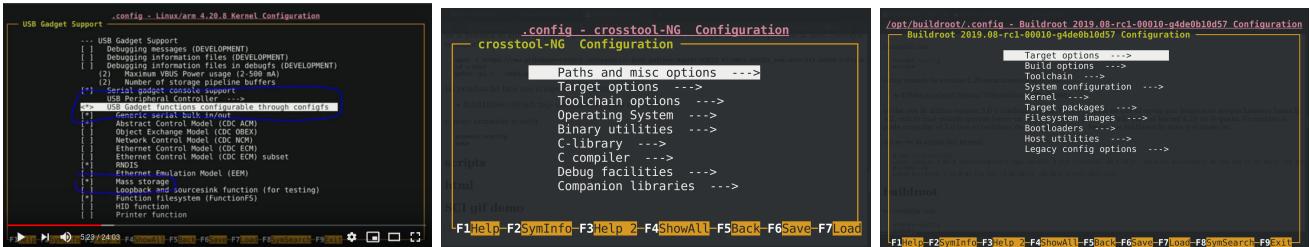


figure 10: Compilación de cross-tool con ng, kernel con gcc y file system con buildroot

Noto Group S.A.

Para la empresa Noto Group S.A se desarrollan y se fabrican actualmente equipos electrónicos para electromedicina estética entre los que se destacan:

- Radiofrecuencia tripolar.
- Electroporador.
- Microdermoabrasión.
- Cavitador.
- Luminoterapia.
- Electroestimulador portátil.
- Fuentes de alimentación categoría médica.

En la figuras 11, 12 y 13 se muestran algunos de los equipos desarrollados y fabricados:

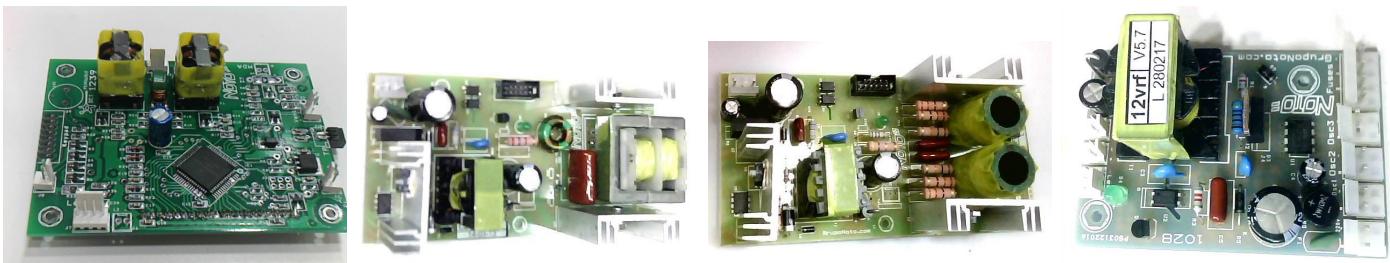


figure 11: Equipos de potencia, fuentes, osciladores, mezclando tecnologías TH y SMD

Maestría en sistemas embebidos

En el marco de la MSE (Maestría en sistemas embebidos), se destacan los siguientes proyectos realizados:

- Python + sockets + threads + json + OOP

Para la asignatura *Desarrollo de Aplicaciones sobre sistemas operativos de propósito general* se implementó un programa

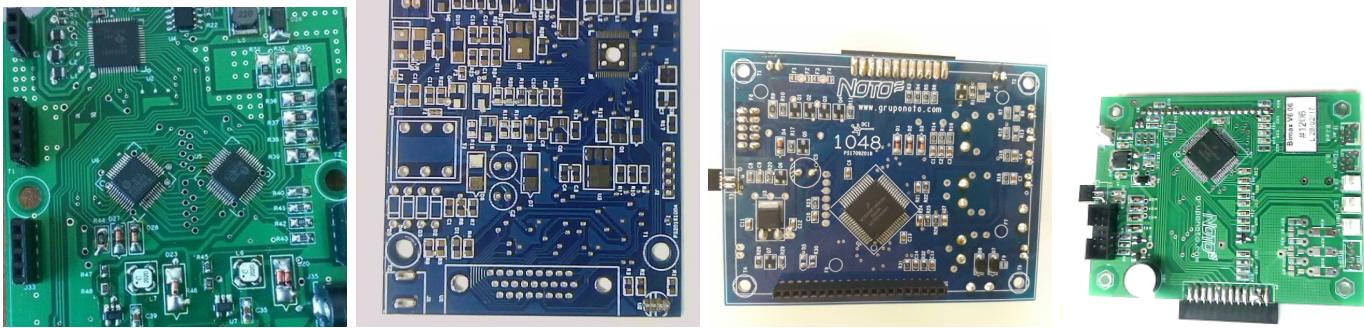


figure 12: Placas de control para los diversos equipos, controladores de LCD, manejo de PWM, comunicaciones, generadores de señales, tecnología TH y SMD 1206, 0805 y 0603.



figure 13: Equipos ensamblados y comercializados por la empresa Noto Group

que utilizando Python, threads, sockets y bibliotecas de json, actualiza el cambio de moneda por UDP a un servicio remoto. Se puede consultar el código en este [link](#) y ver una demo siguiendo el link de la figura 14

```
[buffers] 6 lo que hace el programa es lanzar 3 threads cada una asociada a un puerto coincidente con el servicio. 10000, 10001 y 10002 4 5 el programa lee 3 config diferentes config0.txt 1 y 2 en donde se redireccionan a 3 csv 2 diferentes tambien 1 18 por eso el servicio muestra una salida [ 1 ] [ ~ ] [ stata ] doc.md[+]  
netstat -an | grep :10000  
-- INSERT --  
  
tarea 0 goodAck=2 badAck=0  
tarea 2 goodAck=15 badAck=0  
tarea 1 goodAck=22 badAck=0  
tarea 0 goodAck=4 badAck=0  
tarea 2 goodAck=14 badAck=0  
tarea 1 goodAck=23 badAck=0  
tarea 0 goodAck=45 badAck=0  
tarea 2 goodAck=16 badAck=0  
tarea 0 goodAck=46 badAck=0  
tarea 1 goodAck=24 badAck=0  
tarea 0 goodAck=48 badAck=0  
tarea 2 goodAck=48 badAck=0  
tarea 2 goodAck=17 badAck=0  
tarea 1 goodAck=25 badAck=0  
tarea 0 goodAck=49 badAck=0  
  
MONEDA COMPRA VENTA MONEDA COMPRA VENTA MONEDA COMPRA VENTA  
Dolar: 58.63 61.61 Dollar: 58.63 61.61 Polar: 58.63 61.61  
Euro: 65.12 68.93 Euro: 65.12 68.93 Euro: 65.12 68.93  
Real: 13.45 14.23 Real: 13.45 14.23 Real: 13.45 14.23  
leu: 22.45 22.23 Yenes: 122.45 122.23 Austr: 1200.45 1200.23  
  
0 1 1 17 Nov 10:56
```

figure 14: Desarrollo en Python con socket, threads, json y cvs en el marco de la maestría en sistemas embebidos.

Controlador para Máquina CNC

En el marco de la CESE (Especialización en sistemas embebidos), se diseño un controlador para una máquina CNC de 3 ejes, tanto el hardware de potencia, como el firmware de control y el software de gestión que se muestran en la figura 15 y se puede ver videos en el siguiente link: [videos pap](#)

disenioconingenio

Durante la dirección de la empresa disenoconingenio, se desarrollaron varios productos para la venta en mercado y customizados de acuerdo a características requeridas por los clientes, se destacan los siguientes:

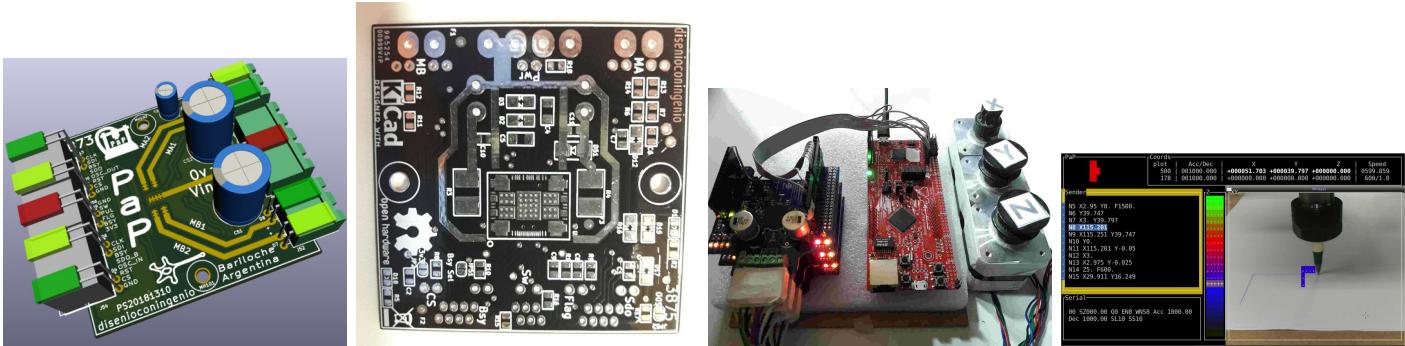


figure 15: Sistema de control de máquina CNC, hardware, firmware y software.

- RFID 125Khz Multiprotocolo

Se diseño un novedoso lector de tarjetas RFID en la frecuencia de 125Khz totalmente con un frontend discreto y totalmente decodificado por el microcontrolador. Esto permite leer tarjetas de diferentes fabricantes y diferentes protocolos, y combinarlo con salidas de datos multiples, como RS232, RS485, Wiegand, ABA, etc. Se muestran algunas fotos del producto en la figura 16.



figure 16: Lector RFID 125khz mutiprotocolo de tarjetas y de salida de datos, compatible con la mayoría de los fabricantes de tarjetas.

- Hango - Motorizador para silla de ruedas

En conjunto con instituciones dedicadas a la asistencia a personas con dificultades motrices como CIAPAT, AEDIN y FAME, se obtuvo la experiencia y requerimientos para poder desarrollar Hango.

Consiste en un motorizador que se acopla a las sillas de ruedas propulsadas manualmente otorgando comodidad e independencia. Se desarrollaron modelos para niños y adultos hasta 100kg con diferentes estilos de comandos, algunos basados en el típico joystick, y otros mas novedosos usando la tecnología de pantalla táctil que no solo ofrece comodidad sino que permite mover la silla a pacientes con dificultades para mover un joystick convencional.

El equipo se adapta a la gran mayoría de las sillas de mercado con una mínima intervención mecánica y permite el acople y desacople sin herramientas, adecuado para traslados en coche, avión, etc.

Se pueden ver algunas fotos de la silla y sus partes en la figuras 17 y 18 y también videos del equipo en funcionamiento en el siguiente link [video Hango](#)

[Comisión Nacional de Energía Atómica](#)

Se trabajó en la CNEA como becario de investigación en el grupo de desarrollo de un PET, Tomógrafo por Emisión de Positrones.

Se desarrolló una mesa CNC para el movimiento a distancia de material radioactivo y en la codificación VHDL de las FPGA's del calculo de coincidencias de fotones mostrado en la figura 19.

Luego se desarrolló el software de adquisición y análisis de datos crudos provenientes del equipo mostrado en la figura 20.

[Seconsat](#)

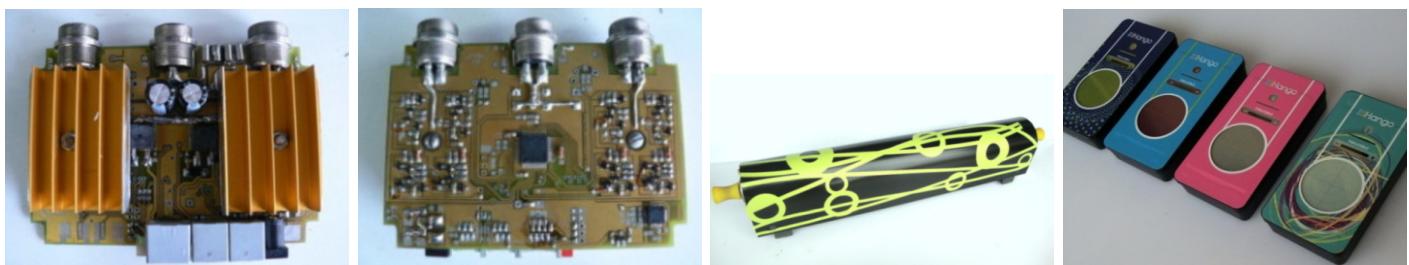


figure 17: Placas de potencia, modulo motorizador y comandos de Hango



figure 18: Hango, despiece de partes, silla de niños con Hango y exposición en la que participo.

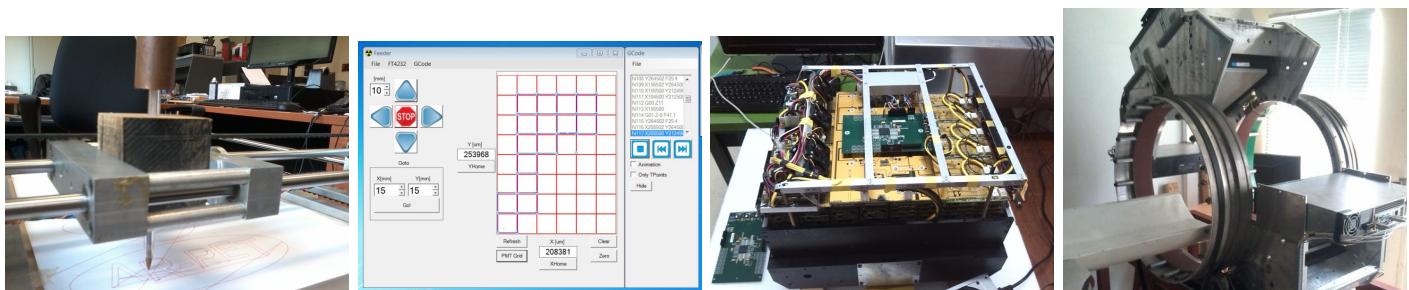


figure 19: Mesa CNC para automatización de adquisiciones con una captura del software de manejo, la placa con la FPGA montada en uno de los 6 cabezales, y el tomógrafo a medio armar.

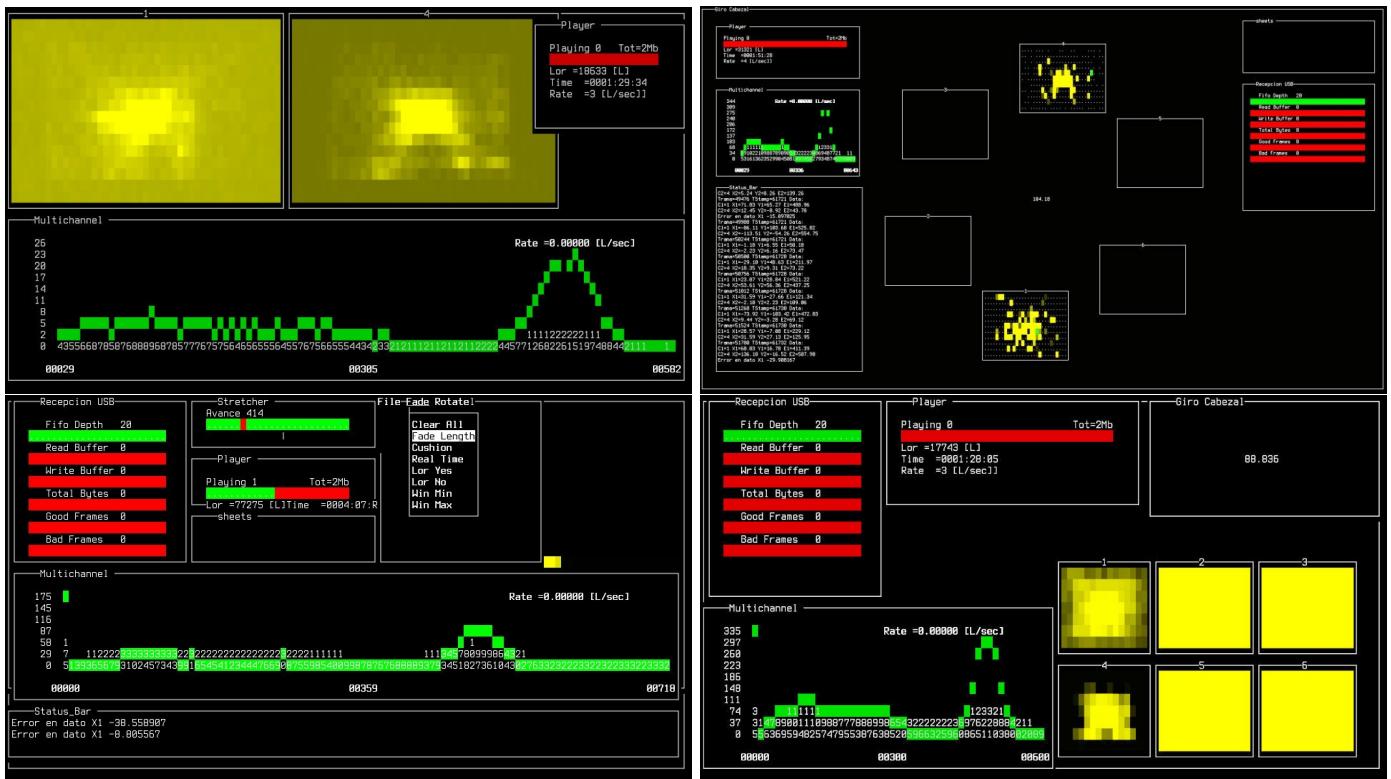


figure 20: Capturas del software de adquisición, CUIPET, del PET en la CNEA.

Además de las tareas de consultoría, se desarrolló un equipo inalámbrico para reporte de temperatura, humedad, velocidad, y demás parámetros desde la caja de un camión de carga a un equipo rastreador.

Se utilizó tecnología 0402 en una placa de 4 capas con requerimientos de radiofrecuencia desde 200 Mhz hasta 2.4 Ghz. Se definieron los requerimientos, se diseñó el esquemático, y se diseñó el PCB en Orcad Allegro como se muestra en la figura 21.

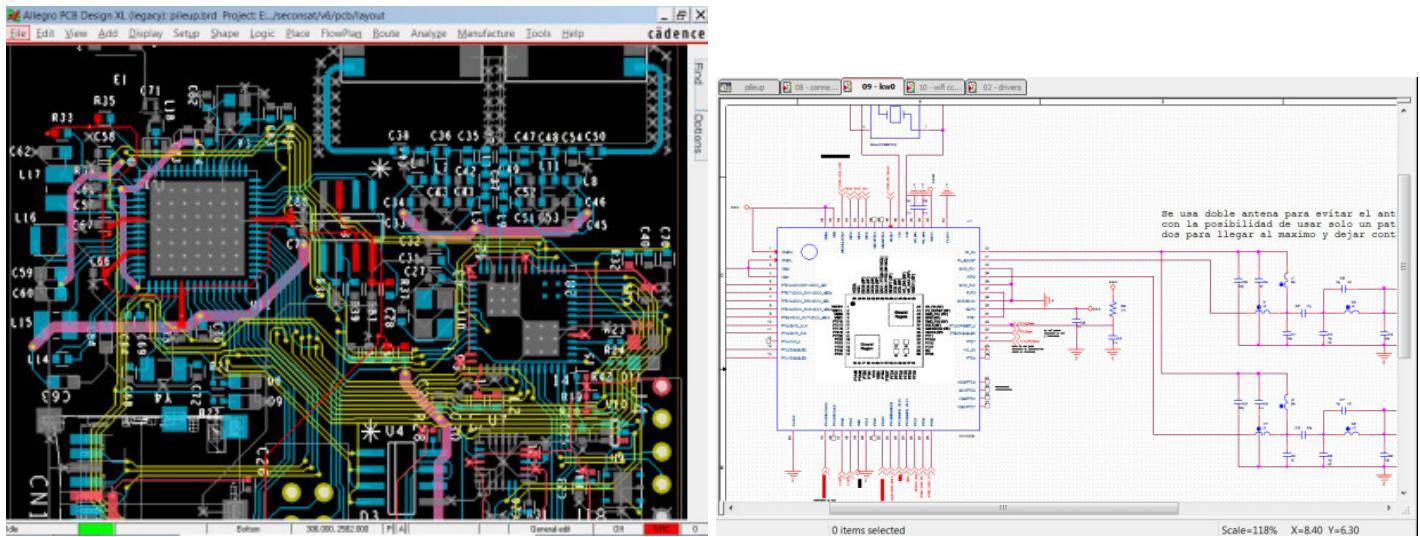


figure 21: Desarrollo de PCB de comunicación inalámbrica 2.4Ghz y sub-1Ghz para reporte de parámetros ambientales dentro de camiones

Xenon S.A.

Para la empresa Xenon S.A se desarrollan y se fabrican actualmente equipos electrónicos para automatización de salas de cines controlados desde los servidores por líneas dedicadas o puerto serie RS232. Se fabrican modelos con diferentes prestaciones, tamaños y gabinetes como se muestra en la figura 22.



figure 22: Equipos para automatización de salas de cines controlados por RS232 y por líneas dedicadas. En gabinetes metálicos y racks de 19"

Pointer

Para la empresa Pointer, del rubro rastro vehicular, se desarrollan y fabrican accesorios para rastreadores entre los que se destacan:

- Botonera con leds indicativos.
- Teclado táctil para ingreso de clave.

En la figuras 23 se muestran algunos de los equipos desarrollados y fabricados:

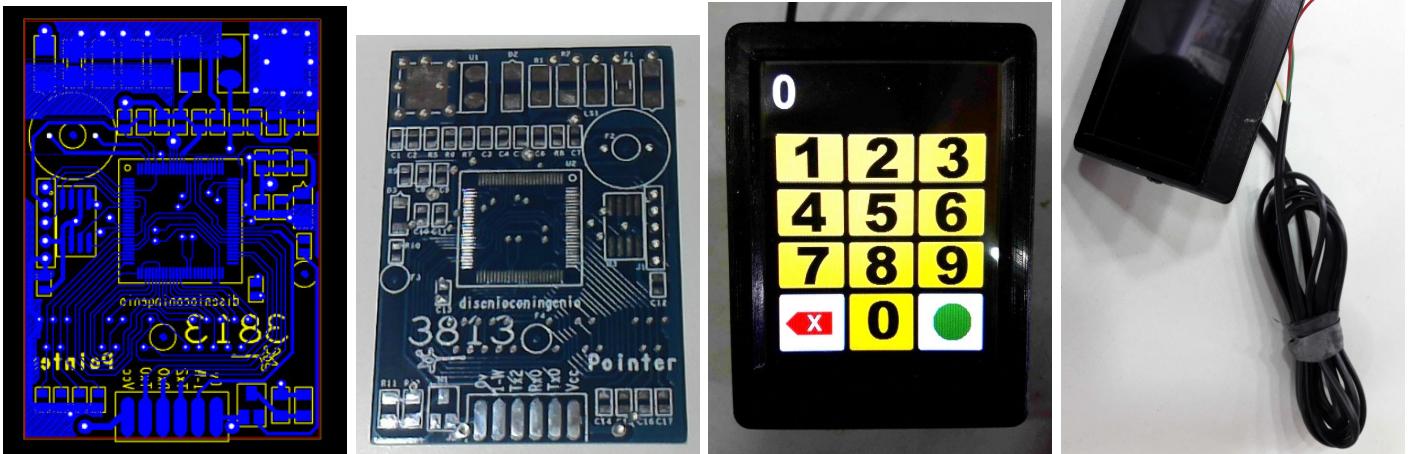


figure 23: Teclado táctil para ingreso de pin desarrollado y fabricado.

Piscina Natural

Para la empresa Piscina Natural, se desarrollo un controlador que permite regular la generacion de cloro a partir de la电解质 de agua salina. Mediante una pantalla y teclado de control el equipo permite dosificar la cantidad justa de cloro para mantener la piscina en optimas condiciones y de manera homogenea durante todo el tiempo. En la figura 24 se pueden ver algunas fotos del controlador y del equipo terminado.

La Colmena

Para la conocida disco de Pilar, La Colmena, se desarrolló y fabricó un techo de leds controlado por ethernet con el sofisticado software alemán Madrix, de destaca las fotos de la instalación en la figura 25 y tambien estan publicados algunos [videos](#).

De este trabajo se desprendió un producto que consiste en módulos interconectarlos para formar pantallas de leds de diferentes pitch y tamaños. Se pueden apreciar en las fotos de la figura 26 y se pueden ver algunos videos en [videos](#).

Grupo Koner

Para la empresa Grupo Koner se desarrolló y customizó un lector RFID para el registro y control de accesos de los conductores de las flotas de vehículos monitoreados.

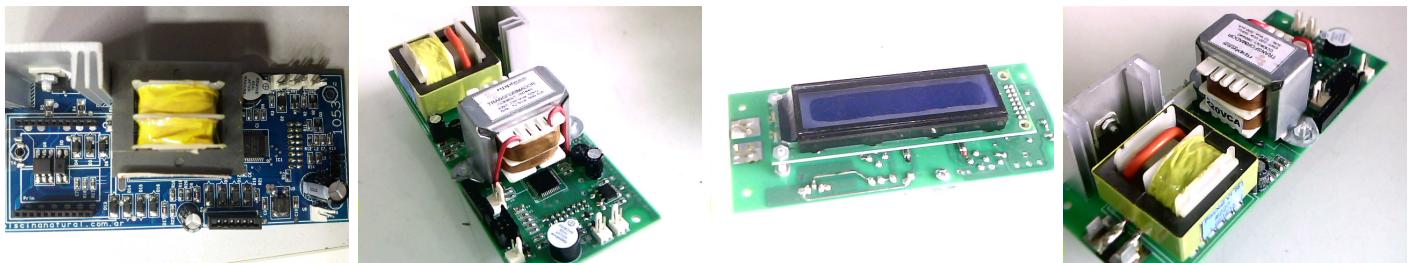


figure 24: Controlador de dosificador de cloro, placa de control y equipo terminado de la empresa Piscina Natural



figure 25: Pantalla de leds montada en el techo de la disco La Colmena, desarrollada, fabricada e instalada



figure 26: Módulos de leds interconectables para formar pantallas de leds controladas por ethernet de diferentes pitch y tamaños.

Por otro lado se diseño y construyó un equipo inalámbrico para la integración entre radio controles y el rastreador del vehículo permitiendo evitar el cableado de botoneras.

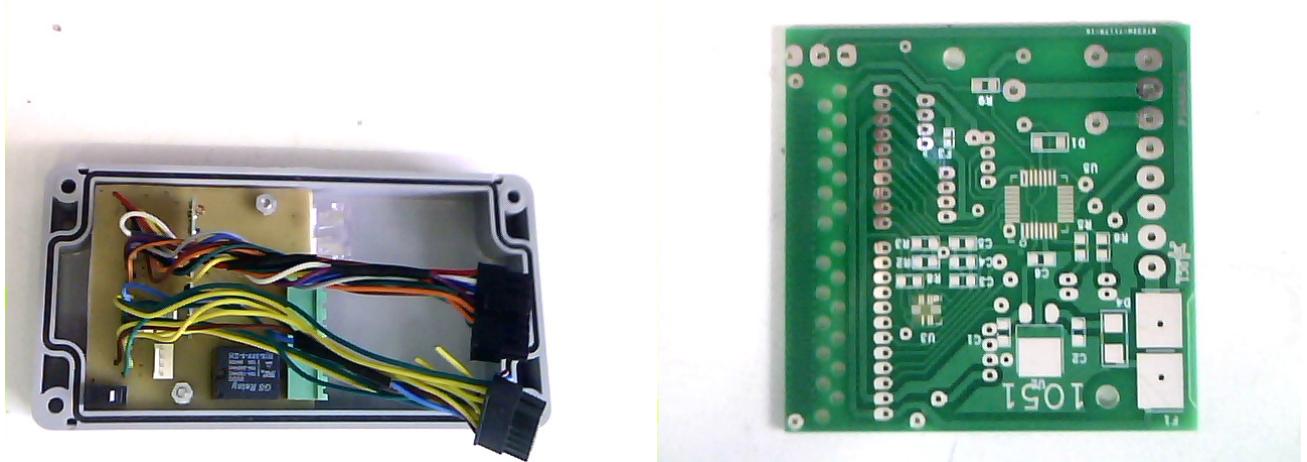


figure 27: Equipo inalámbrico de integración entre el rastreador AVL y radio controles.

Digicard S.A.

Durante varios años se trabajo para la empresa en el area de desarrollo de nuevos productos de hardware orientados al control de accesos. Se puede destacar el desarrollo de un nuevo lector RFID de 125khz para reemplazar los lectores importados y a su vez proveer soluciones customizadas e integradas con el resto del sistema de control de accesos de la empresa. Se realizo la toma de requerimientos, el diseño esquematico, PCB, prototipo, documentación para producción y puesta en marcha, y documentación de uso. El lector se continua produciendo y utilizando actualmente Algunas fotos del equipo se pueden ver en la figura 28.

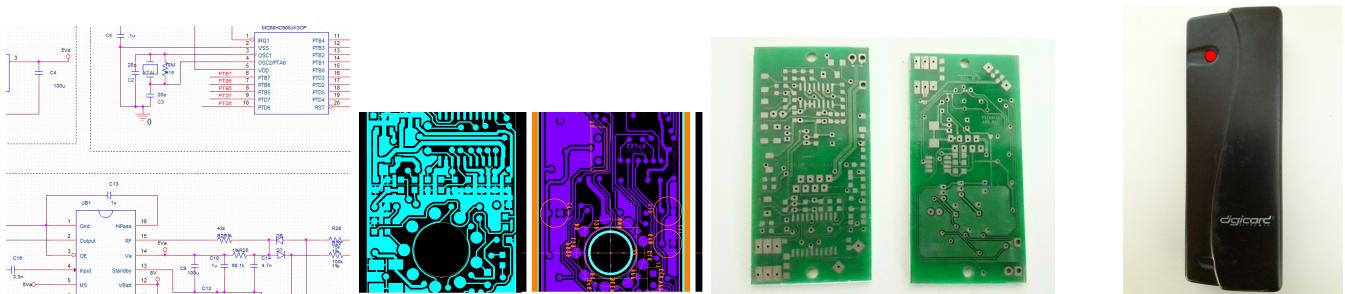


figure 28: Desarrollo de hardware, firmware y producción de lector de RFID de 125khz para la empresa Digicard.

Softron

La empresa Softron S.A provee soluciones al mercado mayorista de proveedores de energia, instalando medidores de consumo y ofreciendo el servicio de monitoreo remoto.

Para dicha emprea se desarrollaron placas de integracion entre SBC, computadoras en una placa, y perifericos como, salidas de rele, entradas IO's, fuentes de alimentacion, soporte para modulo GSM y dual SIM, entre otras opciones. Se pueden ver algnas fotos de la placa desarrollada en la figura 29 para la cual se realizaron varios prototipos y se genero toda la documentacion de fabricacion en volumen.

Por otra parte tambien se disenaron dispositivos inalambricos para monitoreo de temperatura usando redes Zigbee en modo mesh, se pueden ver algunas fotos de los equipos fabricados en la figura ??.

Títulos

Se muestran en la figura 30 los títulos y certificados relacionados a la carrera de grado.

En la figura 31 se muestran certificados de diversas actividades realizadas de manera independiente.

En la figura 32 se muestran certificados y premios obtenidos en la plataforma Codility que mide habilidades de programación y codificación en diferentes lenguajes.

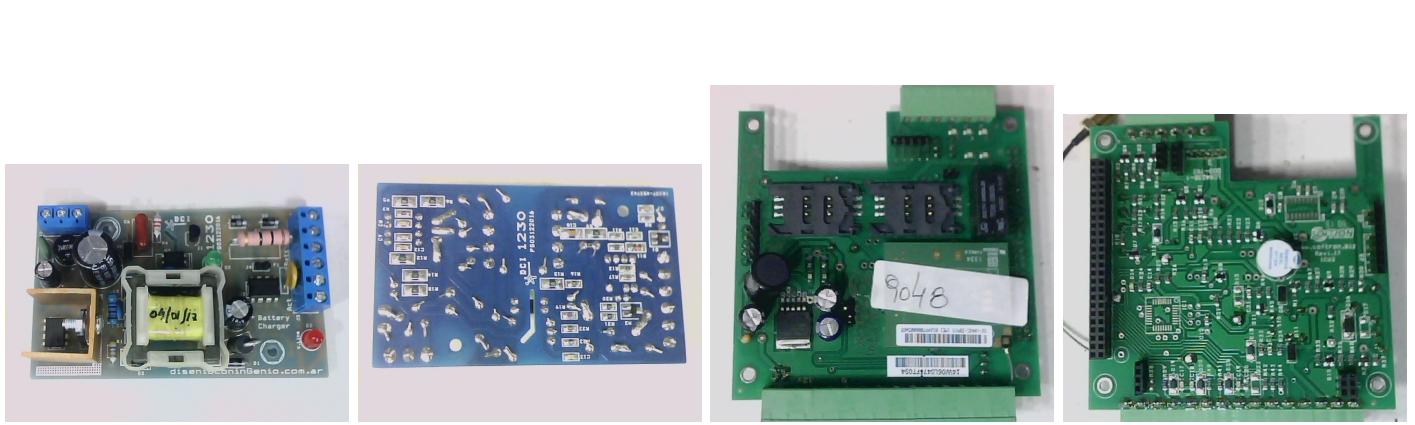
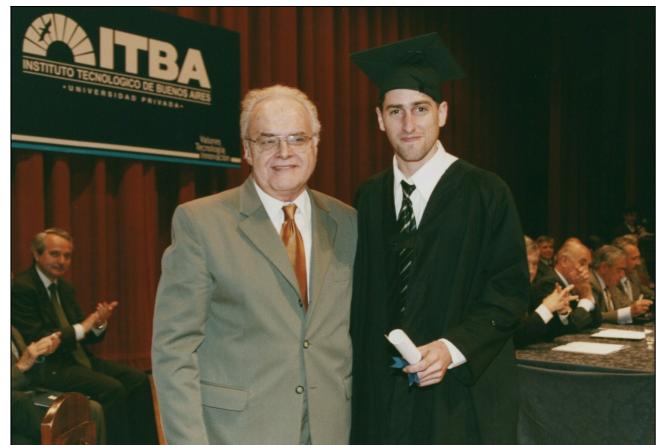


figure 29: Placa de integracion entre una SBC y una amplia gama de perifericos, modulo GSM, fuente de alimentacion y conectores.



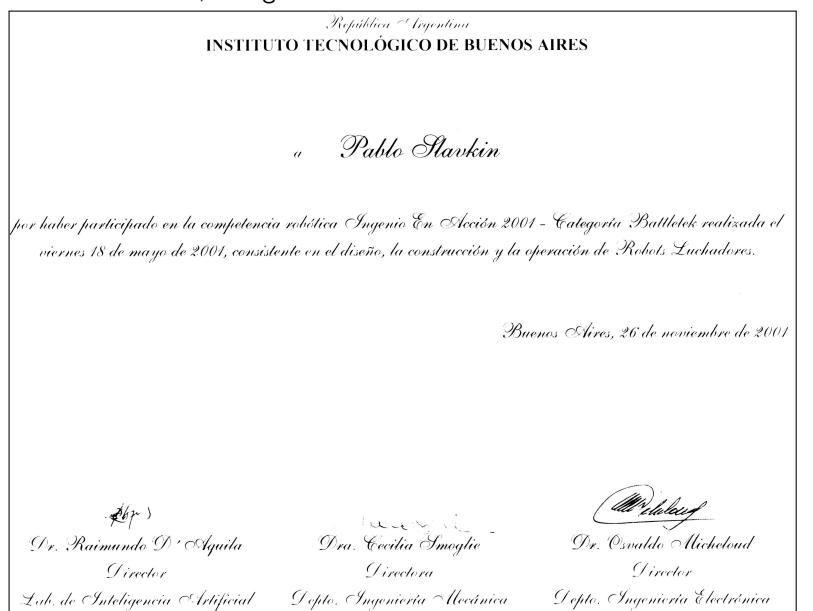
(a) Título de Ingeniero Electrónico con especialidad en Telecomunicaciones del ITBA.



(b) Foto de entrega de título junto con mi profesor y referente, el Ing. Eduardo Martinez.



(c) Medalla al primer puesto en I+D, iniciación en investigación y desarrollo, del ITBA



(d) Certificado de participación en Batletek, competencia de lucha de robots en el ITBA, en donde se obtuvo el tercer puesto.

figure 30: Títulos y certificados obtenidos durante la carrera de grado en el ITBA.



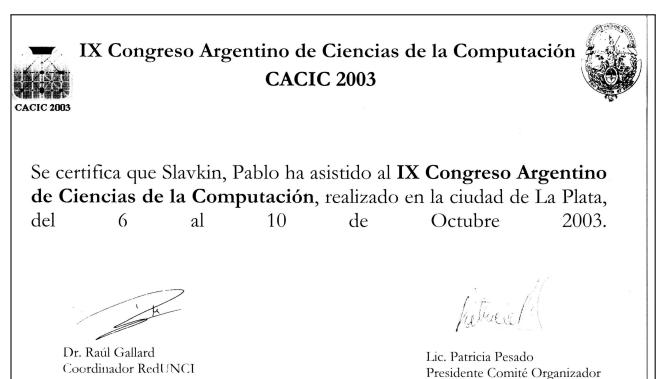
(e) Informe en diario Clarín sobre la competencia de robots de lucha en la que se participó.



(f) Certificado de participación en el curso de Inteligencia Artificial.



(g) JAIIO, 32º Jornadas Argentinas de Informática e Investigación Aplicada. Se presento el trabajo *Design and Simulation of a pipeline-structured Floating Point Unit for high performance general purpose processors*. ver trabajo

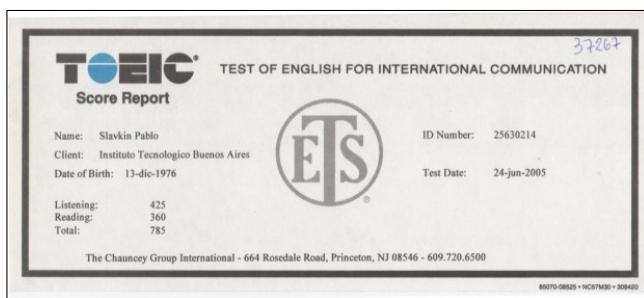


(h) CACIC, IX Congreso Argentino de Ciencias de la Computación en donde se presento el trabajo *Selection of the Optimum Stage Number in Pipelined Floating-Point Units* ver trabajo

figure 30: Títulos y certificados obtenidos durante la carrera de grado en el ITBA.



(a) Introducción a \LaTeX . Se tomó el curso de introducción a \LaTeX como herramienta para la presentación de trabajos científicos y documentos en general. Se continuó luego de manera autodidacta y se la utiliza frecuentemente para la documentación, presentaciones, papers, etc. [Ver certificado](#)



(c) Certificado de examen de inglés TOEIC. [Ver certificado](#)



(b) Certificado por el dictado de un curso a escuela secundaria de introducción a la robótica, teórica y práctica. [Ver certificado](#)



(d) Diploma de participación en el concurso de proyectos LATAM 2018 organizado entre el MIT y el ITBA. [Ver certificado](#)



(e) Diploma de participación en el concurso de proyectos LATAM 2020 organizado entre el MIT y el ITBA. [Ver certificado](#)

figure 31: Certificados obtenidos en diferentes cursos y seminarios participando de manera independiente como parte de la actualización personal técnica y académica.



(a) Premio de oro en el desafío Palladium 2020 de la plataforma Codility programado en C. [ver certificado](#)

figure 32: Certificados obtenidos en la plataforma Codility.