



INGENIERÍA MECATRÓNICA El Máster EU4M



<http://www.software995.com/>

MASTER ERASMUS MUNDUS

El Master en Mecatrónica y Sistemas Micromecatrónicos (EU4M) es un programa internacional de dos años de duración participado por tres universidades europeas de prestigio, y avalado por la distinción Erasmus Mundus de la Unión Europea para estudios de postgrado de gran calidad.

Los estudiantes, seleccionados a nivel internacional y becados por la UE, pasan un año completo en dos de las tres instituciones. Además desarrollan sus estudios en un ambiente multilingüístico y multicultural, lo que les permite entender la cultura, forma de trabajar y modo de ser de los socios europeos.



HSKA - (Coordinator)
Hochschule Karlsruhe Technik und Wirtschaft,
Moltkestrasse 30,
D-76 133 Karlsruhe, Germany



ENSMM
École Nationale Supérieure de Mécanique et
des Microtechniques,
26, Chemin de l'Épitaphe,
25030 Besançon Cedex - France



UniOvi
Campus Politécnico de Gijón,
Universidad de Oviedo, Campus de Viesques
S/N, 33208 Gijón, Asturias, Spain



Oficina Master EU4M, Campus de Gijón, E.D.O. Nº 3, 33203 Gijón.
secr.uniovi@eu4m.eu <http://www.uniovi.es/mecatronica> <http://www.eu4m.eu>

"Scientists discover the world that exists; engineers create the world that never was." Theodore von Karman



PROGRAMA Y CURRÍCULUM

El programa de postgrado de Ingeniería Mecatrónica se estableció en la Universidad de Oviedo en respuesta a las necesidades de la industria. Los estudiantes, con unos estudios previos de nivel de grado (ingenieros técnicos como mínimo), son admitidos en el programa para estudiar durante dos años en dedicación a tiempo completo para obtener un título de Máster Universitario.

Los solicitantes se seleccionan a través de un riguroso proceso de entrevistas. Además de superar criterios académicos elevados, la comunicación, la experiencia en diseño y la capacidad de trabajar en equipo son requisitos previos esenciales. Los estudiantes comienzan su plan de estudios el primer año asentando los fundamentos en Electrónica, Mecánica y Control, tanto teóricamente como con proyectos. Durante su segundo año la enseñanza está orientada al proyecto, incluyendo asignaturas transversales dirigidas al diseño, el análisis y la implementación de máquinas o procesos complejos.

A mitad del segundo curso los estudiantes realizan una estancia en la industria de tres semanas, tras lo cual se centran en el desarrollo del Trabajo Fin de Máster (TFM) durante los últimos 5 ó 6 meses. Idealmente los estudiantes realizan el proyecto tutorizados por un equipo de profesores del máster, y esponsorizados por una industria.

A lo largo de sus estudios y a gracias a las condiciones de trabajo durante los mismos, los estudiantes adquieren una amplia gama de experiencias y habilidades (enumeradas a continuación), preparándolos así para entrar en la industria o bien completar su formación con estudios de doctorado.

HABILIDADES

Diseño electrónico: Cadence /PSpice/ Layout, Eagle, Proteus

Diseño mecánico: Autocad, SolidWorks, Catia V5, Ansys, Abaqus, Pro-Engineer

Programación: Microcontroladores, CV- AVR, MPLAB, C/C++, AHDL, Ensamblador

Control: MATLAB/Simulink, LabView, FluidSim

PLAN DE ESTUDIOS

Primer Curso

1. Computadores y programación
2. Materiales / Mecanismos y elementos de máquinas
3. Diseño mecánico y modelización de componentes / Procesos de fabricación
4. Dispositivos microelectrónicos / Acondicionamiento de señal
5. Control en el dominio de la frecuencia / Control en el espacio de estados
6. Metodología del proyecto mecatrónico / Sistemas de gestión de calidad
7. Seminarios / Idioma

Segundo Curso

- | | |
|---|---|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Sensores y actuadores 2. Diseño de sistemas mecatrónicos 3. Montaje y verificación | <ol style="list-style-type: none"> 4. Fabricación de sistemas mecatrónicos 5. Estancia en empresa 6. Trabajo Fin de Máster |
|---|---|

INFORMACIÓN PARA EL EMPLEADOR

Máster EU4M



PRÁCTICAS EN EMPRESA

En el mes de enero del 2º curso los estudiantes realizan unas prácticas en empresas e instituciones durante 3 semanas en jornadas de 4 horas diarias. El objetivo de las mismas es contribuir a que los estudiantes puedan desarrollar mejor su futura trayectoria profesional, y también aplicar prácticamente los conocimientos adquiridos en el Máster.

EL TRABAJO FIN DE MÁSTER

Durante el 2º cuatrimestre del 2º curso los estudiantes realizan su Trabajo Fin de Máster (TFM), que consiste habitualmente en una primera fase de estudio de una máquina o proceso (diseño, análisis, instrumentación, fabricación, control por computador) y una segunda de implementación, fabricación, ensamblaje y programación del mismo.

Si la envergadura del trabajo lo requiriese, el TFM se realizaría en grupos de dos estudiantes trabajando en un proyecto industrial único. En este caso, los estudiantes están obligados a presentar un informe distinto para cada uno, reflejando los aspectos del proyecto contenidos en su trabajo.

Los informes finales deben ser de calidad suficiente y de la complejidad técnica necesaria para cumplir con los requisitos de los estudios universitarios de postgrado. Por tanto, los proyectos seleccionados para los estudiantes de Mecatrónica deben tener entidad suficiente para que el trabajo realizado pueda ser plasmado en un documento de estas características.

Los estudiantes están obligados a presentar informes de progreso semanales de una sola página a sus supervisores, tanto de la empresa como a los profesores. Al final de los dos primeros meses del proyecto los estudiantes deben presentar un informe sobre la marcha del trabajo, que servirá de base para una posible revisión del proyecto.

Al finalizar el curso académico, se organizará una sesión donde se expondrán y calificarán todos los Trabajos Fin de Máster desarrollados en la titulación. A esta sesión estarán invitados todos los profesores y alumnos del campus así como las empresas e instituciones colaboradoras.

La calificación que se otorgará al trabajo tendrá en cuenta los siguientes aspectos:

- ✓ *Diseño Mecánico*
- ✓ *Diseño Eléctrico*
- ✓ *Ingeniería del Software*
- ✓ *Justificación del diseño*
- ✓ *Planos*
- ✓ *Informe y presentación*

dependiendo de la temática de cada trabajo el peso de cada uno de los puntos indicados. Cada uno de estos apartados será evaluado tanto por los supervisores académicos y de la empresa como por el comité examinador.

SUPERVISIÓN

Los tutores deben comprometerse a proporcionar el espacio de trabajo, las herramientas, los equipos y la supervisión de ingeniería necesarios para la realización del proyecto. Los supervisores y expertos ayudarán en lo posible en su definición, diseño, análisis, etc. Como parte del programa académico, el estudiante tendrá acceso a los medios materiales disponibles en el Máster, tales como osciloscopio digital, sistema de adquisición de datos portátil, sistema de adquisición de imágenes y sensores. Este equipo estará disponible para los estudiantes de manera limitada, para ayudar en el análisis de los datos del proyecto o para ayudar a determinar el tipo de herramientas que la empresa pueda necesitar obtener para cubrir sus necesidades.

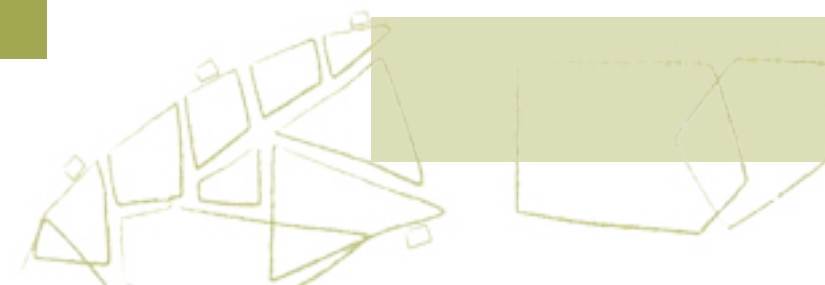
Las empresas deberán acordar con los estudiantes de Mecatrónica las condiciones específicas de la estancia, incluidas posibles becas, ayudas al transporte, horario de trabajo, etc.

INGENIERÍA MECATRÓNICA

Promoción 2010-2012



UNIVERSIDAD DE OVIEDO



Sergio Álvarez Fernández

626091601
salfer81@hotmail.com



Educación y Habilidades Técnicas
 2000-2005 **Ingeniería Técnica Informática de sistemas.** *Universidad de Oviedo. España.*
 2003 **Becario.** *Universidad de Málaga.*

Experiencia
 2009-2010 **Project Manager.** *Ibermática. España.*
 -Especialidad de informática industrial.
 2008-2009 **Analista.** *Ibermática. España.*
 2006-2008 **Programador.** *Goitek. España.*

Proyectos Técnicos
 2006-2010 **Proyectos de captura de datos en ambiente industrial.**
Control de la producción, trazabilidad, comunicaciones con máquinas (PLC, scada, alarmas), monitorización en tiempo real...
Experiencia en trato con cliente.
 2005 **Traffic Dynamic Control System.** *Universidad de Oviedo.*

Computación
 Cálculo MATLAB/Simulink , LabView Programación C,C++,C#, transact SQL, MPLAB
 Diseño Electrónico Cadence/PSpice/Layout, Eagle, Diseño mecánico Autocad, SolidWorks
 Proteus

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)
 Inglés Listening B2, Reading B2, Spoken interaction C1, Spoken production B2, Writing B2 Alemán Listening A2, Reading A2, Spoken interaction B1, Spoken production A2, Writing A2
 Español Lengua Nativa



Daniel Casagrande

+33666997943
 daniel.casagrande@eu4m.eu



Educación y Habilidades Técnicas

2002-2009 **Ingeniero Electricista-Eléctrico.** Universidad Nacional de San Luis, *Argentina*.
 Este título permite realizar estudio, planificación, dirección, construcción, puesta en marcha, operación y mantenimiento de: Sistemas de energía eléctrica, máquinas eléctricas, sistemas de radio y telecomunicaciones, sistemas informáticos, sistemas de automatización industrial.

Experiencia

2006-2010 **Auxiliar de docencia. Robótica.** Universidad Nacional de San Luis. *Argentina*.
 Colaboración en el dictado de clases prácticas de la asignatura Robótica. Integrante del Laboratorio de Mecatrónica. Co-director de tesis final de grado.

2006-2010 **Auxiliar de docencia. Computación 2.** Universidad Nacional de San Luis. *Argentina*.
 Colaboración en el dictado de clases prácticas de la asignatura Computación II para ingeniería. Técnicas de diagramación, introducción a Matlab.

Proyectos Técnicos

2011 **Control Activo de Ruido.** Hochschule Karlsruhe. *Alemania*.
 Desarrollo de un dispositivo empleando LabView para disminuir, entre 10 y 15dB, el ruido producido por una fuente sonora periódica en una zona determinada.

2010 **Cámara 3D.** Hochschule Karlsruhe. *Alemania*.
 Desarrollo de un prototipo para controlar la orientación y separación entre dos cámaras de video, para posteriormente capturar video en 3D. Realizado con un microcontrolador conectado a una pc mediante USBXpress

2007-2008 **Localización global de un robot móvil.** Instituto de Robótica y Control de Procesos, Universidad Tecnológica de Braunschweig. *Alemania*
 Desarrollo de un algoritmo para encontrar la ubicación y orientación de un robot móvil, con la ayuda de cámaras y empleando métodos probabilísticos.

Computación

Cálculo	MatLab/Simulink, Labview, Abaqus	Programación	C, C++, C#, Java, ensamblador, Latex,
Diseño Electrónico	Proteus, Orcad	Diseño mecánico	Autocad, Catia, Pro/E

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)

Inglés	Listening C1, Reading C1, Spoken interaction C1, Spoken production B2, Writing B2	Francés	Listening C1, Reading B2, Spoken interaction B2, Spoken production B1, Writing B1
Alemán	Listening B2, Reading B2, Spoken interaction B2, Spoken production B2, Writing B2	Italiano	Listening B1, Reading A2, Spoken interaction A2, Spoken production A1, Writing A1
Ruso/Chino	Listening A1, Reading A1, Spoken interaction A1, Spoken production A1, Writing A1	Español	Lengua Nativa

Raúl Chilcos

+401625282529
 raul_chilcos@yahoo.com



Educación y Habilidades Técnicas

2006-2012 **Ingeniería Automática** Universidad Técnica Cluj Napoca, *Rumania*
 Conocimiento teórico y práctico en proyecto sistemas automáticos de control.

Experiencia

2009-2010 **Ingeniero.** Emerson SRL, Cluj Napoca *Rumania*

Proyectos Técnicos

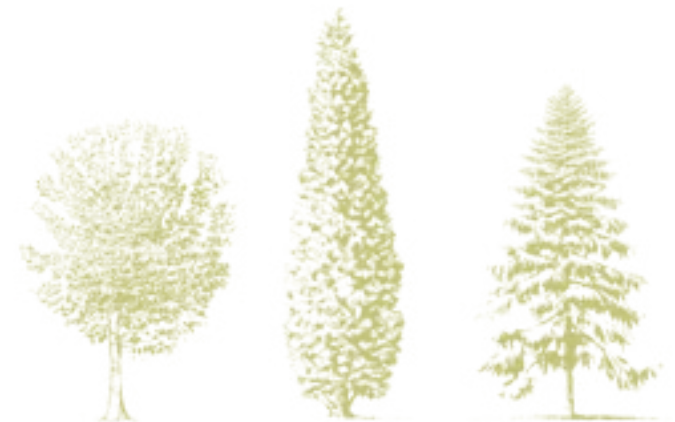
2010 **Proyecto Fin de Bachelor.** Universidad Técnica Cluj Napoca, *Rumania*
 Retroalimentación de fuerza en un volante para un simulador de coches

Computación

Cálculo	Matlab, Labview	Programación	Java, C#, C++
Diseño Electrónico	Cadsoft Eagle, Orcad	Diseño mecánico	Catia, Pro Engineer

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)

Inglés	Listening C2, Reading C2, Spoken interaction C1, Spoken production C1, Writing B2	Alemán	Listening C2, Reading C2, Spoken interaction C2, Spoken production C2, Writing C2
Español	Listening B1, Reading B1, Spoken interaction A2, Spoken production A2, Writing A2	Rumano	Lengua Nativa



Francisco Escalada García

627543394
escalada.fran@gmail.com



Educación y Habilidades Técnicas

2010-actualidad

Máster en Ingeniería Mecatrónica. *Universidad de Oviedo, España*

Análisis de tensiones y deformaciones en vigas; cálculo de elementos finitos; control continuo y discreto; instrumentación; análisis de la respuesta en frecuencia.

200-2005

Ingeniería Técnica Industrial especialidad en Electrónica Industrial. *Universidad de Oviedo, España.*

Conocimiento teórico y práctico de circuitos electrónicos: micro controladores; Conocimiento teórico y práctico en proyectos de automatización :PLCs; protecciones eléctricas; lógica cableada; diseño de cuadros eléctricos

Experiencia

2006-2009

Co-Responsable de Proyecto. *Grupo TSK, España*

Proyectos de instalaciones eléctricas en edificios de oficinas.

Proyectos de automatización en instalaciones del grupo Tudela Veguin.

2005

Becario-Proyectista. *Siemens, España*

Realización de proyectos de instalaciones de protección contra incendios.

Proyectos Técnicos

2011

Plataforma seguidora de movimiento *Universidad de Oviedo, España.*

Diseño y construcción de una plataforma giratoria que persigue el movimiento de un emisor infrarrojo

2011

Diseño de una prótesis biomecánica articulada *Universidad de Oviedo, España.*

Prótesis de rodilla realizada dentro del curso de diseño de sistemas biomecánicos.

Computación

Cálculo

MATLAB/Simulink,
LabView, Dialux.

Programación

C de microcontroladores,
C/C++, ensamblador

Diseño Electrónico

Cadence/PSpice/Layout, Eagle,
Altium

Diseño Mecánico

AutoCAD, SolidWorks

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)

Inglés

Listening B2, Reading C1,
Spoken interaction B2, Spoken
production B2, Writing B2

Alemán

Listening A1, Reading A1,
Spoken interaction A1, Spoken
production A1, Writing A1

Español

Lengua Nativa

Lucas Lopes Lemos

622662147
lucas.lopes@eu4m.eu



Educación y Habilidades Técnicas

Mar'07-actualidad

Ingeniería Mecatrónica. *Universidad Federal de Uberlândia (UFU), Brasil*

Conocimiento en proyecto de sistemas automatizados, mecánicos, eléctricos y electrónicos; desarrollo de softwares, productos de instrumentación, control (discreto y continuo), operación y supervisión de procesos industriales; mantenimiento de sistemas mecatrónicos; robótica.

Experiencia

Jul'05-Dec'06

Técnico informático. *Vilanet, Brasil*

Empresa que actúa en el sector de internet inalámbrico (WiFi). Actividades realizadas: apoyo técnico a la base de clientes; mantenimiento de los servidores (sistema operativo FreeBSD) y de su infraestructura (routers, antenas)

Proyectos Técnicos

Mar'09-Jul'10

Adecuación del Laboratorio de Metrología Dimensional de la Facultad de Ingeniería Mecánica de la UFU a la Norma ISO/IEC 17025. *Laboratorio de Metrología Dimensional da UFU, Brasil*

Desarrollo y mejora de los procesos de calibración; desarrollo de modelos matemáticos para el cálculo de la incertidumbre de medida

Computación

Cálculo

Matlab/Simulink, Octave,
Wolfram Mathematica

Programación

Microcontroladores, C/C++,
Java, PHP+MySQL, AHDL, VHDL,
Ensamblador

Diseño Electrónico

Proteus, Quartus

Diseño Mecánico

AutoCAD, CATIA, SolidWorks,
Pro-Engineer

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)

Inglés

Listening B2, Reading C1,
Spoken interaction B2, Spoken
production B2, Writing B2

Francés

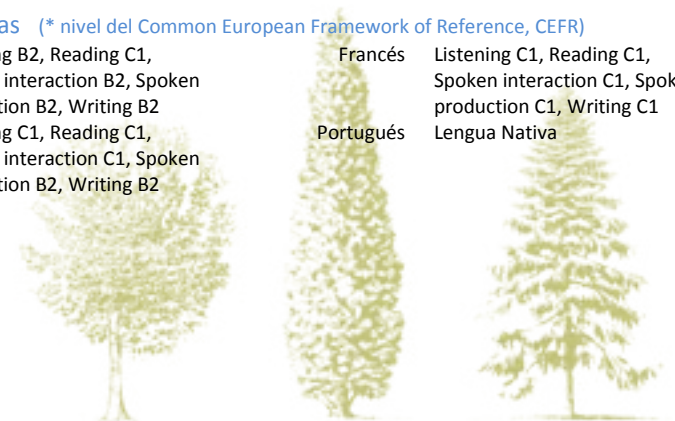
Listening C1, Reading C1,
Spoken interaction C1, Spoken
production C1, Writing C1

Español

Listening C1, Reading C1,
Spoken interaction C1, Spoken
production B2, Writing B2

Portugués

Lengua Nativa



Adrian Miguel Schiffer González



☎ 644167815
✉ adi.schiffer@gmx.de

Educación y Habilidades Técnicas

Oct'10-actualidad

Ingeniería Mecatronica. *Universidad de Oviedo, España, Master of Engineering*

Conocimiento teórico y práctico en proyecto de circuitos electrónicos: microcontroladores; control continuo y discreto; instrumentación; análisis de la respuesta en frecuencia; análisis de tensiones y deformaciones en vigas.

Oct'06-Jul'10

Ingeniería Mecatronica. *Fachhochschule München, Alemania, Bachelor of Engineering*

Conocimiento teórico y práctico sobre circuitos electrónicos digitales y analógicos, microcontroladores (Atmel), materiales, control y automatización, organización, calculo e elementos y diseño de sistemas mecánicos, cálculo de elementos finitos, ergonomía, organización de trabajos, sistemas ópticos, redes informáticos, programación, proceso de señales, sensores y fabricación.

Experiencia

Ago'08- Mar'09

Práctica. *BMW AG. Alemania*

Análisis de variantes de opciones y componentes en los coches de BMW. Buscando potenciales de bajar el número de variaciones que hay en los coches. Necesidad de organizar y realizar entrevistas con los otros departamentos para discutir los posibles soluciones para reducir las variantes.

Sep'03-Feb'05

Práctica. *Fachoberschule München. Alemania*

30 Semanas hacer la practica en el taller de la escuela y de la Siemens AG. Mecanizando aceros y plástico. También mecanizando piezas manejando fresas, fresas CNC, taladros, tornos y endurecer las piezas. Además programe un sistema de automatización de casa en el taller de la escuela y soldando circuitos.

Proyectos Técnicos

Robot de sigue líneas. *Universidad de Oviedo, España*

En rango de una asignatura era posible construir en grupos algo que nos gustara. Mi grupo decidió construir un robot sigue líneas, diseñar el circuito electrónico, desarrollar el programa y construir el robot entero.

Red inalámbrica en 433Mhz para controlar Luz. *Fachhochschule München, Alemania*

Objetivo del trabajo final del Bachelor. Se trataba de desarrollar un protocolo para controlar la luz en un edificio y también otros dispositivos. Para eso era necesario hacer el circuito entero y probar diferentes antenas.

Diseñar un barco autónómico. *Fachhochschule München, Alemania*

En el marco de una asignatura el objetivo era diseñar un barco de vela autónomo usando métodos de organización de la norma alemana DIN.

Cálculo de la mecánica de un corazón artificial. *Fachhochschule München, Alemania*

En la asignatura de mecanismos, diseño y análisis buscamos soluciones para realizar una mecánica sencilla para un corazón eléctrico.

Computación

Cálculo Ansys, MATLAB, Maple, Origin, LabView

Diseño Electrónico Altium, EAGLE, Cadence

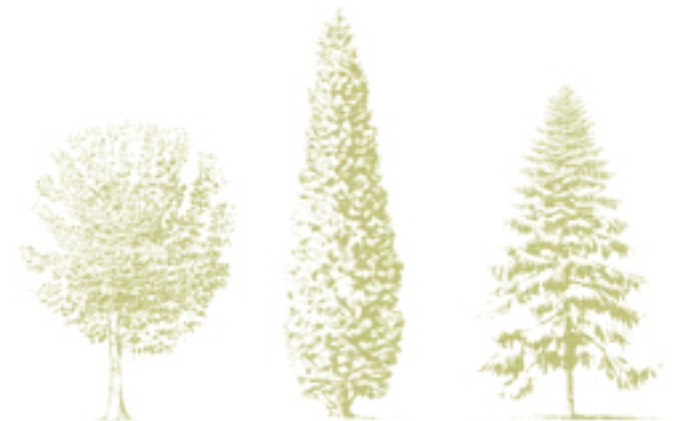
Programación C, C++, C#, VisualBasic, SQL,

Diseño Mecánico CATIA V5, SolidWorks, SolidEdge

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)

Inglés Listening B2, Reading B2, Spoken interaction B1, Spoken production B2, Writing B1

Aleman Lengua nativa
Español Lengua nativa



Ivan Soriano Osornio

☎ 603 816 948
✉ ivansoriano@gmail.com



Educación y Habilidades Técnicas

- 2004-2009 **Ingeniería Mecatrónica. ITESM, México**
Mención honorífica
- 2007-2008 **Intercambio académico. TU Darmstadt, Alemania**
Control y automatización

Experiencia

- Mar'11-Ago'11 **Estudiante empleado. Angiomed. Alemania**
Automatización con robot industrial Stäubli de un dispositivo de producción de tubos Cardán para inserción de stents.
- Ene'10-Oct'10 **Miembro investigador. GSI (Centro de investigación de iones pesados). México**
Adaptación y programación (en LabView) de un robot para construcción de detectores de partículas subatómicas.
- Ene'09-Abr'09 **Practicante. Tafime. México**
Programación de robots industriales ABB y Kuka
Sistemas de visión por computadora

Proyectos Técnicos

- Ago'09-Ene'10 **Diseño de curso de robótica. Universidad Tec Milenio. México**
Diseño de un curso semestral de robótica para estudiantes de Ingeniería mecatrónica.

Computación

Cálculo	MATLAB/Simulink , LabView,	Programación	C++, Robots (ABB, Kuka, Stäubli), PLCs, µC (AVR, 8051)
Diseño Mecánico	CATIA, SolidWorks		

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)

Inglés	Avanzado Nivel C2 TOEFL 647 puntos	Francés	Intermedio Nivel B2
Alemán	Avanzado Nivel C2 DSH-3	Chino	Intermedio Nivel B1
Español	Lengua nativa		

Rhea Valentina

☎ +49 176 70276008
✉ rhea.valentina@yahoo.de



Educación y Habilidades Técnicas

- 2010-2011 **Curso intensivo de Qt SDK.**
Interfaz hombre-máquina.
- 2006-2010 **Grado en Mecatrónica. Swiss German University, Tangerang, Indonesia**
Especialización en Sistemas de Fabricación Flexible y en Interfaz Hombre-Máquina. Nota media de 87% (GPA 3,47).
- 2006-2010 **Diplom-Ingenieurin (FH). Fachhochschule Südwestfalen, Hochschule für Technik und Wirtschaft, Soest, Alemania**
Especialización en Ingeniería de Proyectos. Nota media de 87% (GPA 3,47).

Experiencia

- Ago'08 **Prácticas en fábrica de bombas industriales. PT. Ebara Indonesia, Cibubur, Indonesia**
Experiencia en los sistemas de fabricación de bombas industriales, prestando especial atención a los procesos de moldeado, fundición y mejora de calidad. Experiencia práctica en los procesos de ensayo de bombas industriales.
- Dic'07-Feb'08 **Prácticas en planta de turbina de gas. PT. SIEMENS INDONESIA, Muara Tawar, Indonesia**
Aprendiz en el departamento mecánico, eléctrico, de instrumentación y control. Conocimiento de inspección de turbinas de gas, concentración en la cámara de combustión y sistema de toma de aire. Experiencia en sistemas de automatización (SIMATIC). Participación en los procedimientos de test de turbinas de gas. Amplia experiencia en la realización de ensayos de turbinas de gas y en el cálculo de la concentración en la potencia de salida y de la transmisión de calor.
- Sep'07-Dic'07 **Estudiante de Grado. Centro de Entrenamiento Vocacional. PT. SIEMENS INDONESIA, Cilegon, Indonesia**
Programa de prácticas de Mecatrónica Industrial. Experiencia práctica en mecánica básica, electricidad, soldadura, programación Lathe de CNC y proyectos.


Proyectos Técnicos




- Feb'10-Ago'10 **Mejora del rendimiento en plantas de turbina de gas. PT. SIEMENS INDONESIA, Muara Tawar, Indonesia**
Trabajo Fin de Grado. Calificación 93%.
- May'11-Sep'11 **Innovador sensor de alarma para el sector civil y militar. Fraunhofer IOSB (Institute für Optronik, Systemtechnik, und Bildauswertung), Ettlingen, Alemania**
Desarrollo software y hardware. Integración de sensor GPS en Sistema de Tiempo Real. Implementación de la capa física ISO-OSI de Profibus para conectividad en tiempo real entre el dispositivo remoto y el terminal local. Desarrollo de interfaz gráfica de usuario con Qt 4.7 SDK bajo Linux. Construcción del interfaz entre servidor y cliente utilizando protocolo MODBUS. Implementación del protocolo TCP/IP entre servidor y cliente.
- Feb'09-Ago'09 **Mejoras en tren de laminado en caliente. SMS SIEMAG, Hilchenbach, Alemania**
Modificación de software para el sistema de transporte paletizado de bobinas de acero. Desarrollo de un sistema de visualización con interfaz hombre-máquina X-Pact. (Trabajo desarrollado para Colakoglu Metalurji y para ThyssenKrupp)

Computación			
Cálculo	MATLAB, LAB View, SIMULINK	Programación	STEP 7, C, C++, Qt, X-Pact, ASM, ruby
Diseño Electrónico	EAGLE	Diseño Mecánico	Abaqus, CATIA, Solid Works

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)			
Inglés	Listening C2, Reading C2, Spoken interaction C2, Spoken production C2, Writing C2	Aleman	Listening C1, Reading C2, Spoken interaction C1, Spoken production C1, Writing C1
Español	Listening A2, Reading B1, Spoken interaction A2, Spoken production A2, Writing A2	Bahasa	Lengua Nativa

Roberto Vázquez Álvarez



 654989587
 985430763
 roberto.vazquez85@hotmail.com

- Educación y Habilidades Técnicas**
- Sep'10-actualidad **Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica.** *Universidad de Oviedo*
 - Mar'10-Jun'10 **Curso de Programación de Aplicaciones Orientadas a Objetos.** *CNFO de Langreo (Asturias)*
250 horas. Lenguaje JAVA
 - Feb'08 –Jun'08 **Curso de Mantenimiento de Sistemas Industriales de Producción Automatizados.** *CNFO de Langreo (Asturias)*
495 horas. Programación de PLC's Siemens S7-200, S7-300. Programación de SCADAS WinCC.
 - 2003-2008 **Ingeniería Técnica Industrial en Electrónica Industrial.** *Universidad de Oviedo*
Conocimientos en programación de microcontroladores PIC, diseño electrónico, instrumentación electrónica, teoría de control y regulación automática, automatización industrial, programación de PLC's y SCADA's, neumática.

- Experiencia**
- Oct'08-Ene'10 **Ingeniero Técnico de Automatización.** *Grupo ISASTUR*
Departamento de Automatización, Automática y Comunicaciones y Departamento de Montajes Eléctricos. Proyectos de automatización industrial, programación de PLC's y SCADA's, puesta en marcha en instalaciones industriales.
 - Jun'08-Sep'08 **Becario en prácticas.** *Grupo ISASTUR*
Departamento de Automatización, Automática y Comunicaciones. Tareas asistenciales a personal de departamento.
 - Ene'07-Jul'07 **Becario en prácticas.** *Grupo HC ENERGÍA*
Departamento de Precontratación de Redes. Labores de asistencia a personal de departamento.

- Proyectos Técnicos**
- Sep'10-actualidad **Diversos proyectos académicos dentro del Master en Ingeniería Mecatrónica.** *Universidad de Oviedo*
Diseño y fabricación de PCB's. Programación de microcontroladores PIC. Diseño mecánico.
 - Jun'08-Ene'10 **Participación en varios proyectos industriales de automatización industrial.** *Grupo ISASTUR*
Programación de PLC's y SCADAS. Puesta en marcha en planta. Instalaciones industriales.
 - Oct'07-Mar'08 **Diseño, supervisión y control de un manipulador industrial.** *Universidad de Oviedo*



Computación

Cálculo MATLAB, Simulink , SISO Tool

Programación Lenguaje C, C para microcontroladores, lenguaje Java, S7, PCS7, WinCC, conocimientos de LabView, conocimientos de CNC.

Diseño Mecánico Autocad, SolidWorks

Diseño Electrónico Cadence,PSpice/Orcad , MultiSim

Idiomas (* nivel del Common European Framework of Reference, CEFR)

Inglés Listening B2, Reading B2, Spoken interaction B2, Spoken production B2, Writing B2

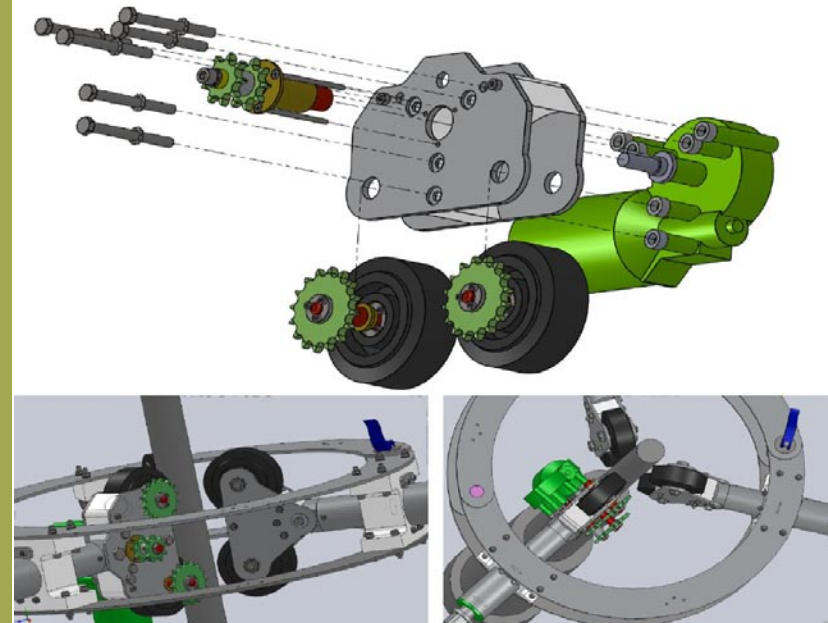
Español Lengua nativa

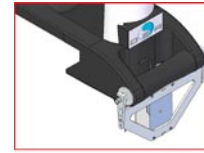
INGENIERÍA MECATRÓNICA

Trabajos Fin de Máster Anteriores



UNIVERSIDAD DE OVIEDO





Integración de una cámara conoscópica en una máquina de medir por coordenadas para la verificación sin contacto de patrones geométricos



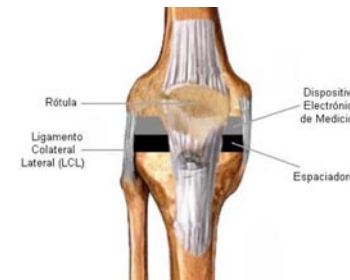
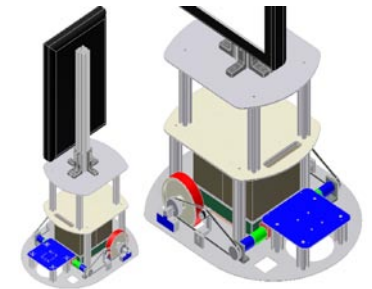
Autor: *Hoang Vinh Hung*

Tutores: *Gonzalo Valiño Riestra (UniOvi)*
Ignacio Álvarez García (UniOvi)

Diseño y fabricación de una plataforma robótica móvil

Autor: *César Loschi de Paulo*

Tutores: *Sergio Fínez (TreeLogic)*
Juan Carlos Álvarez Álvarez (UniOvi)



Nuevas soluciones para el instrumental quirúrgico avanzado en el campo de la ortopedia y traumatología

Autor: *Carlos Gabriel Díaz Sáenz*

Tutores: *Luis Costales Ponga (Socinser 21)*
José Manuel Sierra Velasco (UniOvi)

Investigación y desarrollo de sistema de detección de obstáculos en vía ferroviaria

Autor: *David Hermida Martínez*

Tutores: *Luis Machín (ITK Ingeniería)*
Fernando Nuño García (UniOvi)

