

# Jesus Antonio Maldonado Bastidas

Calle Gabriel Leyva  
Solano. Colonia Centro.  
82910.

6673287791

ingjesusmb@gmail.com

**Fecha de nacimiento:** 11 de Diciembre de 1998 | **Nacionalidad:** mexicano | **Estado civil:** soltero

## Síntesis

Ingeniero Mecatrónico con conocimiento en el diseño, desarrollo e implementación de sistemas automáticos y robóticos. Especializado en la integración de tecnologías mecánicas, electrónicas y de programación para optimizar procesos industriales. Comprometido con la mejora continua y la innovación tecnológica, con habilidades de trabajo en equipo y liderazgo.

## Competencias

- Conocimiento de idiomas
- Trabajo en equipo.
- Software de diseño:** SolidWorks, AutoCAD, MATLAB, Simulink, LabVIEW.
- Lenguajes de programación:** C, C++, Python, Java, VHDL.
- Control automático:** PLC, control PID, control de sistemas dinámicos.
- Robótica:** Manipuladores, brazos robóticos, ROS (Robot Operating System).
- Sistemas embebidos:** Arduino, Raspberry Pi, microcontroladores.
- Simulación y modelado:** Simulink, Adams, COMSOL Multiphysics.

## Experiencia

### Supervisor de línea de Ensamblaje.

FLOMAR S.A DE C.V | CULIACAN , SINALOA | Octubre 2020 - Noviembre 2023

## Estudios

### Título De Ingeniero Mecatronico: Automatización y Robotica

Tecnológico Nacional De Mexico | Culiacan | Agosto 2017 - Diciembre 2022

Durante mi formación en el Tecnológico de Culiacán, adquirí una sólida base en los campos de la **ingeniería**

programa me permitió desarrollar habilidades técnicas y teóricas en áreas clave, tales como el diseño de sistemas mecánicos, el control automático, y la integración de tecnologías emergentes en el campo de la robótica aplicada.

### Áreas de especialización:

- **Automatización Industrial:** Implementación de sistemas automáticos para optimizar procesos de manufactura y producción en diferentes industrias. Estudio de tecnologías como PLCs (Controladores Lógicos Programables), SCADA y sistemas de control distribuido (DCS).
- **Robótica:** Diseño, simulación y control de sistemas robóticos. Desarrollo de manipuladores y brazos robóticos con aplicaciones en industrias como la automotriz y la electrónica.
- **Control de Sistemas:** Modelado y simulación de sistemas dinámicos, control PID, y control de procesos. Estudio de técnicas avanzadas de control de sistemas automatizados.
- **Sistemas Embebidos y Microcontroladores:** Programación y diseño de sistemas embebidos utilizando microcontroladores como Arduino, Raspberry Pi, y PIC, para la implementación de soluciones automatizadas.
- **Programación de Software:** Lenguajes de programación como C++, Python y MATLAB, utilizados en la simulación y control de sistemas automatizados.
- **Diseño y Simulación:** Uso de software de diseño y simulación como SolidWorks, AutoCAD y Simulink, para el desarrollo de modelos 3D, prototipos y simulación de sistemas de control.

### Proyectos Destacados:

- **Diseño de un sistema de automatización para la línea de ensamblaje:** Creación de un sistema de automatización con control PLC para mejorar la eficiencia de una línea de ensamblaje, integrando robots y sensores para la supervisión del proceso en tiempo real.
- **Desarrollo de un brazo robótico:** Proyecto donde diseñé y programé un brazo robótico para realizar tareas de manipulación de materiales en un entorno industrial simulado. El proyecto incluyó el uso de servomotores, sensores de proximidad y la implementación de algoritmos de control.
- **Optimización de un sistema de control de temperatura en procesos industriales:** Implementación de un sistema automático de control de temperatura utilizando sensores de temperatura, control PID y microcontroladores para mantener condiciones óptimas en un proceso industrial.

### Idiomas

español: Lengua materna

inglés: B2

Intermedio superior