

FARID GARCIA LAMONT
MAESTRO EN CIENCIAS EN CONTROL
AUTOMATICO

INFORMACIÓN PERSONAL

- Dirección: Salaverry 854 int. 304. Col. Lindavista. Delegación Gustavo A. Madero. México, D.F.
- Teléfono: (55) 55 86 61 64.
- Teléfono celular: 771 746 9647.
- Teléfono para recados: (771) 71 35 321.
- Correo electrónico: fglamont@yahoo.com.mx
- Estado civil: Soltero
- Fecha de nacimiento: 05-Oct-1977
- Nacionalidad: Mexicana
- Disponibilidad para viajar y cambio de residencia

OBJETIVO

Aplicar los conocimientos adquiridos para ser un mejor profesionista y de esta manera obtener una relación ganar—ganar con la compañía.

EDUCACIÓN

| | |
|--|--|
| Post-Grado 2000-2004 | “Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del IPN”. Unidad Zacatenco. Departamento: Control Automático. México, D.F. TITULO: MAESTRO EN CIENCIAS EN CONTROL AUTOMÁTICO CON LA TESIS “CONTROL JERÁRQUICO DE SISTEMAS DISTRIBUIDOS”. Promedio: 8.60. Fecha de examen de grado: 7 de Julio de 2004. |
| Nivel Superior 1995-2000 | “Instituto Politécnico Nacional”. Escuela: E.S.I.M.E. Unidad Azcapotzalco. México, D.F. ING. EN ROBÓTICA INDUSTRIAL, TITULADO. Obtención del título: 8 de Diciembre del 2000. |
| Nivel Medio Superior 1992-1995 | “Centro de Bachillerato Tecnológico Industrial y de Servicios No. 222 (CBTis)”. Pachuca, Hgo. ESPECIALIDAD: TÉCNICO PROGRAMADOR. |

EXPERIENCIA

- **I.P.N. E.S.I.M.E. Azcapotzalco. Laboratorio de Eléctrica. Octubre 1999 a Abril 2000.** México, D.F. Servicio Social

Proyecto realizado: Se automatizo el alumbrado del laboratorio en función de los horarios de clases utilizando PLC's, mantenimiento a motores eléctricos y cambio de cableado de diversos paneles.

Duración: seis meses.

Practicas Profesionales

Proyecto realizado: Apoyo al personal docente en la impartición de la materia de CAD/CAM y CNC.

Duración: seis meses.

- **Universidad Politécnica de Pachuca. Zempoala, Hidalgo. Febrero 2005 a enero de 2007.**

Profesor investigador titular tipo A. Academia de Mecatrónica.

Proyectos: Coordinación de prototipos didácticos “péndulo invertido”, “masa-resorte” y “bola-viga”.

CONGRESOS

Exposición del artículo:

"Modelado Jerárquico de Sistemas Distribuidos Complejos"

Cuarto Congreso Mexicano de Robótica ConRob 2002. Asociación Mexicana de Robótica A.C. (AMRob) CINVESTAV, México, D.F. 04 al 05 de Octubre del 2002.

IDIOMAS

“Harmon Hall Lindavista”. Curso de Perfeccionamiento. México D.F. *Periodo: Enero 1997 – Mayo de 1997.*

Inglés 90%

MANEJO DE LENGUAJES DE PROGRAMACIÓN Y PAQUETERÍA

PASCAL, JAVA de Sun Microsystems, JSP's, Servlets

Programación en C, C++

Programación de PLC's Siemens y Allen Bradley

Linux Red Hat, Linux Mandrake.

Word, Excel, Outlook, Powerpoint, Autocad

Configuración y administración de redes, servidores, servicio de correo electrónico e impresoras

REFERENCIAS PERSONALES

Disponibles a solicitud del interesado.