

ING. JORGE EDUARDO PARADA PUIG

Avenida Alberto Carnevalli, Sector La Hechicera, Edificio "B" Ingeniería

Escuela de Ingeniería Mecánica, Piso 2, Ala Este, 2E79

Telf: +58 274 2402937 / Celular: +58 0416 2760773

email: jorgep@ula.ve

DATOS PERSONALES

Cédula de Identidad:

C.I.V.: 138.165

Fecha de nacimiento: 25/09/80

Nacionalidad: Venezolana.

Asociaciones gremiales: Colegio de Ingenieros de Venezuela, Colegio de Ingenieros del Estado Mérida. Asociación de Profesores de la Universidad de Los Andes

DATOS ACADÉMICOS.

Finalizada Escolaridad de Maestría en Ingeniería de Control y Automatización (EMICA). Universidad de Los Andes. Mérida, Venezuela.

Ingeniero Mecánico. 7mo. lugar en la promoción (7 de 50) Febrero 1998 - Marzo 2003. Universidad de Los Andes. Mérida, Venezuela. Promedio AA: 14.36 / 20.

Bachiller en Ciencias. Septiembre 1992 - Julio 1997. Colegio La Salle. Mérida, Venezuela.

6to y 7mo año de estudios primarios. John Witherspoon Middle School. Septiembre 1991 - Junio 1993. Princeton, New Jersey, USA.

EXPERIENCIA

Profesor Instructor. Personal Docente y de Investigación Contratado como Instructor a Tiempo Convencional. Noviembre 2005 – Junio 2007. Profesor Instructor Contratado a Dedicación Exclusiva Junio 2007 hasta el presente. Adscrito a la Facultad de Ingeniería, Escuela de Ingeniería Mecánica, Departamento de Tecnología y Diseño en el Área de Gerencia de la Producción y Operaciones.

Consultor y proyectista. Consultor para empresa privada en diseño de sistemas mecánicos en un proyecto para la disposición de los desechos sólidos de la cuenca del Río Mocotíes (MACUMO). Marzo 2003. ZAMURO C.A., Abril-Noviembre 2004. Gerente Director de IGUANO C.A., Diseño Mecánico y Diseño Industrial, Abril de 2005 - Junio 2007.

Pasante. Laboratorio de Robótica y Mecatrónica (LARM). Cassino, Italia. Septiembre 2002 a Marzo 2003. Diseño y experimentación de una mano robótica con diseño antropomorfo. Simulación mecánica de la mano con el uso del Software Autodesk INVENTOR. Diseño de sistema de control con PC a través del Software Labview con PLC Siemens.

Visitas Técnicas. Central Hidroeléctrica Leonardo Ruiz Pineda, (San Agatón). Táchira, Venezuela. FIAT AVIO. Nápoles, Italia. Fabricación de elementos mecánicos y repotenciación de turbinas de propulsión de aeronaves. ITCA (Contratista de FIAT). Cassino, Italia. Fábrica de carrocerías para automóviles. Ing. Fabio Pugliese. Responsable de Producción.

Entrenamiento. Centro de Innovación Tecnológicas de la Universidad de los Andes (CITEC-ULA). Marzo a Agosto 2001. Procesos de manufactura para implantes biomecánicos. Asistencia en diseño computacional de tornillo pedicular para implante de columna.

CURSOS

- Control Robusto. 16 horas. CEP-ULA. Mérida, Venezuela (Fecha: 19 al 21 de abril de 2006)
- Sistémica Aplicada al diseño y desarrollo de productos. 40 horas. CEP-ULA. Mérida, Venezuela. (Fecha: 11 al 15 de julio de 2005).
- Tópicos de Matemáticas Aplicadas a la Ingeniería. CEP-ULA. Mérida, Venezuela. (Fecha: 25 de Febrero al 4 de marzo de 2004).
- MatLab. 24 horas. CEP-ULA. Mérida, Venezuela. (Fecha: 8, 9, 10, 11, 12 y 18 de marzo de 2004)
- Aseguramiento de la calidad Normas ISO-9000-2000. 16 horas, ULA. Mérida, Venezuela. (Fecha: 15 de junio de 2003)
- Lengua Italiana. I Livello. 60 horas. Università degli Studi di Cassino - Centro Rapporti Internazionali. Cassino, Italia. (Fecha: año académico 2002/2003)
- Lingua Italiana. Corso Intensivo. 28 horas. Università degli Studi di Cassino - Centro Rapporti Internazionali. Cassino, Italia. (Fecha: septiembre 2002)
- Armonía Moderna e Improvisación Aplicada a la Guitarra. Prof. Johann N. Espinoza. Mérida, Venezuela (Fecha: julio de 1996 hasta marzo de 1998)

SEMINARIOS

- “Development of a New Human-Like Head Robot WE-4” Ing. Hiroyasu Miwa. Graduado de la Escuela de Ciencia e Ingeniería de la Universidad de Waseda. Tokyo. (Fecha: 7 de octubre de 2002)
- “Interactive Biped Locomotion Based on Visual/Auditory Information” Ing. Yu Ogura. Graduado de la Escuela de Ciencia e Ingeniería de la Universidad de Waseda. Tokyo. (Fecha: 7 de octubre de 2002)
- “Design of a Battery-Powered Multi-Purpose Bipedal Locomoter with Parallel Mechanism” Ing. Yusuke Sugahara. Graduado de la Escuela de Ciencia e Ingeniería de la Universidad de Waseda. Tokyo. (Fecha: 7 de octubre de 2002)
- “Problems of the theory of mechanisms applied to handling technology” Prof. Hanfried Kerle. Departamento de Ingeniería Mecánica, Instituto de Maquinas Herramientas y Producción Tecnológica. Politécnico de Braunschweig, Alemania. (Fecha: 6 de noviembre de 2002)
- “The developments of some prototypes of parallel kinematic machines at the iwf of the Technical University of Braunschweig” Prof. Hanfried Kerle. Departamento de Ingeniería Mecánica, Instituto de Maquinas Herramientas y Producción Tecnológica. Politécnico de Braunschweig, Alemania. (Fecha: 7 de noviembre de 2002)

CONGRESOS

- I Congreso Petrolero Energético ASME/UNEFA. 24 horas. Puerto Cabello, Venezuela. (Fecha: 26 al 28 de octubre de 2006)
- VI Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica. VI CONIM. Ponente. Mérida, Venezuela. (Fecha: 09 al 11 de octubre de 2006).
- IV Propuesta de Negocios de la Facultad de Ciencias Económicas y Sociales. Ponente. Mérida, Venezuela. (Fecha: 21 de febrero de 2006).
- I Jornadas “Sobre Diseño de Productos”. I Encuentro Interinstitucional ULA-UPV (Universidad Politécnica de Valencia). Mérida, Venezuela. (Fecha: 04 al 08 de julio de 2005).
- V Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica. PONENTE. Mérida, Venezuela. (Fecha: 27 al 29 de octubre de 2004).
- I Congreso Latinoamericano. I Congreso Nacional de Estudiantes de Ingeniería Mecánica y Metalúrgica. PONENTE. Maracaibo, Venezuela. (Fecha: 02 al 07 de julio de 2001)
- V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica. V CIDIM. IV Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica. IV CONIM. Personal de Logística. Mérida, Venezuela. (Fecha: 21 de octubre de 2001)

HABILIDADES COMPUTACIONALES

CAD/CAE: AutoDesk Inventor, Mechanical DeskTop, AutoCad, Working Model 4D (MSC. Visual Nastran 4D), ANSYS, CATIA; Conocimientos Básicos de ADAMS.

Simulación y control de procesos: LabView, MatLab, Maple.

Administración y presupuesto: Lulo, Microsoft Project, SPSS, Microsoft Office.

Programación: Visual Basic, C.

IDIOMAS

Ingles e italiano

PUBLICACIONES

- Parada, J., Nava, N. y Ceccarelli M. “Una Metodología para el Diseño de Organos de Agarre Antropomorfos con Múltiples Dedos”, Ciencia e Ingeniería. 29(2), Abril-Julio, 2008. ISSN 1316-7081.
- J. E. Parada P , N.E. Nava R. y M. Ceccarelli. A Methodology For The Design of Robotic Hands With Multiple Fingers. International Journal of Advanced Robotic Systems. 5(2), June, 2008. ISSN 1729-8806.
- Parada, J., Nava, N. y Ceccarelli M. “Una Metodología para el Diseño de Organos de Agarre Antropomorfos con Múltiples Dedos”, VI Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica VICONIM 09-11 de Octubre, 2006, Mérida, Venezuela Memorias del congreso. Artículo 50-78_2a37a86b.
- Ceccarelli M., Nava Rodríguez N.E., Jauregui Becker J.M., Parada Puig J.E. y Carbone G., “Diseño y Experimentación de un Dedo Articulado Antropomorfo con un Grado de Libertad

para una Mano Robótica”, Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica, Volumen 8, No. 2, pp 15-24, 2004. ISSN: 1137-2729

- Díaz, M. A., Parada, J., Nava, N. “NJCAM: Software para Síntesis Cinemática de Mecanismos de Leva”, V Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica VCONIM 27-29 de Octubre, 2004, Mérida, Venezuela Memorias del congreso, Págs. 171-177.
- Ceccarelli M., Nava Rodríguez N.E., Jauregui Becker J.M., Parada Puig J.E. y Carbone G., “Diseño y Experimentación de un Dedo Articulado Antropomorfo con un Grado de Libertad”, VI Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBEM6 15-18 de Octubre, 2003, Coimbra, Portugal. Memorias del Congreso, Volumen I, artículo Págs. 857-862. Journal MetalUnivers, Barcelona, vol.24, pp.224-229, 2004. ISSN 1578-8873
- Ceccarelli M., Jauregui Becker J.M., Parada Puig J.E., Nava Rodriguez N.E., Lanni C., Carbone G., “Experimental Activity for Designing a Hand with 1 Dof Anthropomorphic Fingers of Human Size”, 12th Int. Workshop on Robotics in Alpe-Andria-Danube Region RAAD 2003, Cassino, Italia, paper 009RAAD03.
- Jauregui Becker J.M., Nava Rodríguez N.E., Parada Puig J.E., “Diseño de una Mano Antropomorfa con tres dedos a un grado de libertad”, Proyecto de investigación de pasantías, Universidad de Los Andes, Mérida, 2003.
- Nava Rodriguez N.E., Parada Puig J.E., “Software en Visual Basic para la Síntesis Cinemática de Diversos Mecanismos de Leva”, Proyecto de Grado, Universidad de Los Andes, Mérida, 2003. Cota QA7676-B3- N383.
- Nava Rodriguez N.E., Jauregui Becker J.M., Parada Puig J.E., “Análisis Cinemático de Mecanismos Asistido por Computadoras”, I Congreso Latinoamericano, I Congreso Nacional de Estudiantes de Ingeniería Mecánica y Metalúrgica 2001, Maracaibo, Venezuela.
- Nava Rodriguez N.E., Jauregui Becker J.M., Parada Puig J.E., “Diseño de Mecanismo para Medir Fuerzas y Compresiones en Resortes de Válvulas”, I Congreso Latinoamericano, I Congreso Nacional de Estudiantes de Ingeniería Mecánica y Metalúrgica 2001, Maracaibo, Venezuela.