



Facultad de Ingeniería
Sede
Villa Académica -Bogotá



6500000 ext 1297



oscar.aviles@unimilitar.edu.co



CvLAC:

https://scienti.minciencias.gov.co/cvlac/visualizador/generarCurriculoCv.do?cod_rh=0000218790

OSCAR AVILÉS

FORMACIÓN ACADÉMICA

- PhD en Ingeniería Mecánica, Universidad de Estatal de Campinas, Campinas - SP - Brasil
- MSc en Sistemas Automáticos de Producción, Universidad Tecnología de Pereira, Pereira – Colombia
- Esp. Instrumentación Electrónica, Universidad Antonio Nariño, Colombia
- Ingeniería de Electrónico, Universidad Antonio Nariño, Colombia

ACTIVIDAD DOCENTE

- Programa de Ingeniería Mecatrónica: Modelos de Sistemas Mecatrónicos, Introducción a la Biomecatrónica
- Maestría en Mecatrónica: Robótica
- Doctorado en Ingeniería: Cursos Dirigidos

ACTIVIDAD INVESTIGADORA

Líder del Grupo de Investigación Davinci (A). Profesor del Programa de Ingeniería en Mecatrónica. Experiencia en las áreas de Ingeniería Electrónica, con énfasis en instrumentación electrónica y sistemas de control, actuando principalmente en Robótica, control y biomecatrónica.

- O. I. Caldas, **O. F. Avilés** and C. Rodriguez-Guerrero, "Effects of Presence and Challenge Variations on Emotional Engagement in Immersive Virtual Environments," in *IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering*, vol. 28, no. 5, pp. 1109-1116, May 2020.
- Ricardo Castillo, **Oscar F. Avilés** and Mauricio Mauledoux, "Experimental Approach to the Design of the Links of a Delta Robot", (2020). *International Journal of Mechanical and Production Engineering Research and Development (IJMPERD)* ISSN (P): 2249-6890; ISSN (E): 2249-8001 Vol. 10, Issue 3, Jun 2020, 315-328
- D.A. Nunez, A.K.N Vargas, **O.F. Avilés** and M.F. Mauledoux, 2020, "Mechanical Performance of a Poly L Lactide Acid Device for Reconstruction of Fractured Metacarpal". *Journal of Engineering Science and Technology Review*, Vol 13. Issue 1, p.p. 26-30.
- S. S. Pastor, C. T. Rivera, **Ó. F. Avilés**, M. F. Mauledoux, "A Real-time Motion Tracking Wireless System for Upper Limb Exosuit Based on Inertial Measurement Units and Flex Sensors", *International Journal of Engineering (IJE)*, IJE TRANSACTIONS C: Aspects Vol. 32, No. 6, (June 2019) 820-827.
- Ramírez H.F, García-Bedoya O. **Avilés O.** "VALI: Desarrollo y Evolución de un Robot Para Neutralizar Explosivos", *Revista Ibérica de Sistemas e Tecnologías de Informação Iberian Journal of Information Systems and Technologies*. RISTI, N. E18, 02/2019, p.p 355-368, ISSN: 1646-9895