

CONTACTO

Teléfono: +593 96 314 5136

Email: iesusdavila@gmail.com

Dirección: La Joya, Daule, Ecuador.

GitHub: github.com/iesusdavila

- EXPERIENCIA
PROFESIONAL
- Ingeniero en Robótica e IA | Febrero 2025 – Presente

CEDIA

 - Desarrollo de un humanoide de medio cuerpo para atención a pacientes en hospitales.
 - Desarrollo de algoritmos de Visión Artificial, LLM y planificación de trayectorias para la ejecución de funcionalidades.
 - Implementación de asistencia conversacional basada en emociones en dispositivos embebidos.

Digital Factory Intern | Agosto 2024 – Enero 2025

Unilever

 - Elaboración de algoritmos de Machine Learning para predicción de procesos en la elaboración de productos.
 - Planeación de proyectos de robótica y visión por computadora.
 - Diseño y ejecución de aplicaciones para automatizar registros internos.

Desarrollador de Software para UGV | Febrero 2024 – Mayo 2024

SUNY (Corea del Sur – Incheon)

 - Desarrollo de un robot seguidor utilizando exclusivamente un sensor LIDAR 2D, con control de velocidad para el seguimiento preciso de objetos.
 - Migración de un robot de ROS1 a ROS2, asegurando una transición eficiente y sin problemas.
 - Asesoría en temas de robótica, brindando apoyo técnico y recomendaciones sobre sistemas robóticos.

Desarrollador de Software para Robótica | Abril 2023 – Septiembre 2024

RAMEL

 - Diseño, coordinación y desarrollo de proyectos de robótica utilizando ROS (ROS1 y ROS2).
 - Desarrollo de un algoritmo multirobot basado en metodologías maestro-esclavo utilizando ROS2 Humble.
 - Implementación de una arquitectura de software para pruebas con ROV, orientada a la validación de sistemas subacuáticos.

IDIOMAS

Inglés

Español

HABILIDADES

Robot Operating System (ROS)	Visión por Computadora
Nav2	OpenCV
MovelIt2	MediaPipe
Gazebo	TensorFlow
Multi Robot	Keras

EDUCACIÓN

Escuela Superior Politecnica del Litoral | 2019–2024
Ingeniería Mecatrónica

INVESTIGACIÓN

Software Architecture and Simulation Interface for Autonomous Underwater Vehicles
Paper presentado en IEEE

**PREMIOS
OFICIALES**

Software Architecture and Simulation Interface for Autonomous Underwater Vehicles
Mejor paper – IEEE ETCM 2024 – Track Robotics & Automation