

INFORMACIÓN PERSONAL

Apellido y Nombre: **LESCANO PASTOR, Claudia Noemí**
DNI: 29.740.894
Fecha de Nacimiento: 06/02/1983
Edad: 39 años
Estado Civil: Casada
Nacionalidad: Argentina
Domicilio: República del Líbano 3723 (Oeste) B° Don Luis-Casa 9
Localidad: Rivadavia
Provincia: San Juan
Teléfono: Cel.: 0264-155835210
Correo electrónico: clescano@gateme.unsj.edu.ar; claudianlescano@gmail.com

FORMACION ACADÉMICA

- Estudios Universitarios: Completos. Facultad de Ingeniería, UNSJ. Título de Grado: Bioingeniero.
- Estudios de Posgrado: Completos. Instituto de Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Título: Doctora en Ingeniería de Sistema de Control. Tema de Tesis: “Plataforma de desarrollo de órtesis robótica para rehabilitación de marcha. Aplicación a un caso de estudio de Mielomeningocele”. Directores: Dra. Ing. Silvia E. Rodrigo, Dr. Ing. Daniel Patiño (UNSJ). Defensa de tesis realizada en: 12 de Diciembre, 2016.

BECAS OBTENIDAS.

- Beca CONICET Posgrado Tipo I, período 2011-2014, Tipo II, Período 2014-2016.
- Beca CONICET postdoctoral, período 2017-2019.

TRABAJOS DE TESIS EFECTUADOS

- Battistella ME, Lescano CN, 2009. “Registrador de presiones plantares en condiciones dinámicas”. Tesis de Graduación en Bioingeniería, Facultad de Ingeniería, UNSJ.
- Lescano CN, 2016. “Plataforma de desarrollo de órtesis robótica para rehabilitación de marcha. Aplicación a un caso de estudio de Mielomeningocele”. Tesis Doctoral, Instituto de Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ.

LIBRO PUBLICADO CON ISBN

- Lescano Pastor, Claudia Noemí. Plataforma de desarrollo de órtesis robótica para rehabilitación de marcha. Aplicación a un caso de estudio de Mielomeningocele. 1° edición- San Juan, Univ. Nacional de San Juan, 2017 (Tesis). **ISBN: 978-987-42-4952-4**

PUBLICACIONES EN REVISTAS INTERNACIONALES

- Rodrigo SE, Lescano CN, Rodrigo RH. Application of Kohonen maps to kinetic analysis of human gait. Rev. Bras. Eng. Bioméd., 28(3), p.217-226, 2012.
- Lescano CN, Herrera CV, Mirabal, ZR, Rodrigo RH, Rodrigo SE. Characterization of a pneumatic artificial muscle for its application in an active ankle-foot orthosis. Journal of Physics: Conference Series 477, 012040, 2013.
- Lescano CN, Rodrigo SE, Herrera CV. “Dynamic response of a pneumatic pressure valve applied to the design of an actuation system in assistive robotics”. IFMBE Proceedings (VI Latin American Congress on Biomedical Engineering CLAIB 2014), 49, p.952-955, 2015.
- Lescano CN, Rodrigo RH, Rodrigo SE. Desarrollo de un sistema de registro dinámico de presiones plantares, Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica, 19(1), p. 49-58, 2015.

- Lescano CN, Rodrigo SE, Christian DA. “A possible parameter for gait clinimetric evaluation in Parkinson’s disease patients”. J. Phys.: Conf. Ser. 705, 012019, 2016.
- Silvia E. Rodrigo, Claudia N. Lescano, Héctor D. Patiño. A new global model to characterise the dynamics of a pneumatic proportional pressure valve for a biomechatronic application. J Braz. Soc. Mech. Sci. Eng, DOI 10.1007/s40430-016-0591-x, 39(1), p. 195-206, 2017.
- Lescano, C. N., Hosövský, A., Rodrigo, S. E., & Girardi, L. A robotic system for gait rehabilitation: nonlinear modelling and evaluation. Research on Biomedical Engineering, 1-14, 2022.

PRESENTACIONES EN CONGRESOS INTERNACIONALES

- C.N. Lescano, S.E. Rodrigo y C.V. Herrera. “Dynamic response of a pneumatic pressure valve applied to the design of an actuation system in assistive robotics”. VI Latin American Congress on Biomedical Engineering CLAIB 2014, 271, Paraná, 29-31 Oct 2014.
- Lescano CN, Rodrigo SE. “Analysis of footpath spatio-temporal variability during gait. A case study of a low-lumbar level Myelomeningocele patient”. Proceeding SSNR 2016 (School and Symposium on Advanced Neurorehabilitation), p.28-29, Baiona (Spain), 06-10 Jun, 2016.
- Rodrigo SE, Lescano CN. “The possible role of foot sole mechanoreceptors for gait neurorehabilitation. I– A review”. En: International Conference on Neurorehabilitation ICNR 2018, a realizarse en Pisa (Italia), 16-20 Oct 2018.
- Rodrigo SE, Lescano CN. “The possible role of foot sole mechanoreceptors for gait neurorehabilitation. II – A dynamometric map of the foot sole”. En: International Conference on Neurorehabilitation ICNR 2018, a realizarse en Pisa (Italia), 16-20 Oct 2018.

PRESENTACIONES EN CONGRESOS NACIONALES, REUNIONES Y JORNADAS

- Lescano C., Cortez P., Graffigna JP., Holeywell P., 2007. “Sistema de Búsqueda de pacientes en padrones de Obras Sociales”, 36° Jornadas Argentinas de Informática e Investigación Operativa- SIS 2007, Mar del Plata (Buenos Aires).
- Battistella ME, Lescano CN, Rodrigo SE, Rodrigo RH, 2009. “Registrador de Presiones Plantares en Condiciones Dinámicas”. Memorias del XVII Congreso Argentino de Bioingeniería & VI Jornadas de Ingeniería Clínica, ISBN: 978-950-605-505-9, p.560-564.
- Rodrigo RH, Lescano CN, Rodrigo SE, 2010. “Desarrollo de un sistema de registro dinámico de presiones plantares”, II Congreso Argentino de Ingeniería Mecánica- CAIM 2010, San Juan.
- Lescano CN, Herrera CV, Rodrigo SE. “Clasificación de Patrones de Marcha Humana mediante Redes Neuronales”. XVIII Congreso Argentino de Bioingeniería, VII Jornadas de Ingeniería Clínica, SABI 2011, Mar del Plata, 2011.
- Lescano CN, Herrera CV, Mirabal, ZR, Rodrigo RH, Rodrigo SE. “Characterization of a Pneumatic Artificial Muscle for its application in an Active Ankle-Foot Orthosis”. XIX Congreso Argentino de Bioingeniería, VIII Jornadas de Ingeniería Clínica, SABI 2013, Tucumán, 2013.
- Lescano Pastor CN. “Caracterización de sistema de actuación neumático aplicable en exoesqueleto de Rehabilitación de marcha”. Segundo Encuentro de Jóvenes Investigadores: Consolidando espacios del quehacer científico de San Juan, ISBN 978-950-605-763-3, San Juan, 2013.
- Silvia E. Rodrigo, Claudia N. Lescano, Carina V. Herrera. “Modelación lineal y no lineal de una válvula neumática para su aplicación en biomecatrónica”. IV Congreso Argentino de Ingeniería Mecánica, IV CAIM 2014, Resistencia, Chaco, 2014.
- Lescano CN, Rodrigo SE, Christian DA. “A possible parameter for gait clinimetric evaluation in Parkinson’s disease patients”. XX Congreso Argentino de Bioingeniería y IX Jornadas de Ingeniería Clínica, SABI 2015, San Nicolás (Buenos Aires), 28-30 oct., p.259-68, 2015.

- Rodrigo SE, Lescano CN, Herrera CV, Riveros CA. “Caracterización de la dinámica de una válvula neumática para su aplicación en biomecatrónica”. XXX Reunión Científico-Académica del Foro de Docentes del Area de Ingeniería Mecánica (FoDAMI), Mar del Plata, 14-16 May, 2015.
- Lescano CN, Rodrigo SE, “Plataforma de desarrollo de órtesis robótica de tobillo-pie. I – Descripción del prototipo experimental”. VI Congreso Arg. de Ingeniería Mecánica, Tucumán, 10-12 Oct, 2018.
- Lescano CN, Rodrigo SE, Patiño DH, “Plataforma de desarrollo de órtesis robótica de tobillo-pie. II – Pruebas de funcionamiento”. VI Congreso Arg. de Ingeniería Mecánica, Tucumán, 10-12 Oct, 2018.
- Ozán Nélica Susana, De los Ríos Claudia, Moyano Analía, Lescano Claudia, Gomez Mariana, Seguí Marcelo, Análisis y estimación de factores que afectan el caudal del río San Juan, Argentina, XLVIII COLOQUIO ARGENTINO DE ESTADÍSTICA, 2020.
- Rodrigo, Silvia E., Lescano, Claudia N. Un estudio de los requisitos tecnológicos para robótica de rehabilitación de marcha. I – Modalidades de entrenamiento. V Congreso Arg. de Ingeniería, 2021.

ASISTENCIA A CONGRESOS Y JORNADAS

- XVI Congreso Argentino de Bioingeniería- V Jornadas Argentinas de Ingeniería Clínica- SABI 2007- San Juan- Argentina.
- 36° Jornadas Argentinas de Informática e Investigación Operativa- SIS 2007, Mar del Plata (Buenos Aires)- Argentina.
- XVIII Congreso Argentino de Bioingeniería, VII Jornadas de Ingeniería Clínica, SABI 2011, Mar del Plata, 2011.
- XX Congreso Argentino de Bioingeniería y IX Jornadas de Ingeniería Clínica, SABI 2015, San Nicolás (Buenos Aires), 2015.
- Jornadas de Capacitación en Derecho de Autor: La propiedad intelectual en la actividad académica y científica, San Juan, 2016.
- I Encuentro Internacional Multidisciplinario “Una mirada en Neurortopedia”, San Juan, 2018.

EXPERIENCIA LABORAL EN DOCENCIA UNIVERSITARIA

- Ayudante de Cátedra en Matemática Estadística, materia del octavo semestre de la carrera de Bioingeniería, en calidad de prestación de servicio, 2006.
- Auxiliar de 1° Categoría Adscripta a las cátedras de Biomecánica e Ingeniería de Rehabilitación (2012-2013). Carrera de Bioingeniería, Facultad de Ingeniería, UNSJ.
- Profesora a Cargo de Grupo durante el Curso de Apoyo en Matemáticas para el Ingreso 2013, Modalidad Presencial, Facultad de Ingeniería, Período Enero-Febrero, 2013.
- Jefe de trabajos prácticos, dedicación simple, cátedra Álgebra y Geometría Analítica (2015-2017). Carrera de Bioingeniería y Civil, Facultad de Ingeniería, UNSJ.
- Jefe de trabajos prácticos, dedicación simple, cátedra **Control I**(2018-vigente). Carrera de Bioingeniería y Civil, Facultad de Ingeniería, UNSJ (En Licencia).
- Auxiliar de 1° Categoría, dedicación simple, cátedra **Control I** (2018-vigente). Carrera de Bioingeniería y Electrónica, Facultad de Ingeniería, UNSJ (En Licencia).
- Profesora Adjunta, dedicación semiexclusiva, cátedras **Álgebra y Geometría Analítica** (2017-2020), Carrera de Bioingeniería, Ingeniería Civil y Metalurgia Extractiva y cátedra **Estadística**, Carrera de Ing. Química y Alimentos, Facultad de Ingeniería, UNSJ.
- Profesora Asociada, dedicación exclusiva, cátedras **Álgebra y Geometría Analítica** (2020-vigente), Carrera de Bioingeniería, Ingeniería Civil y Metalurgia Extractiva y cátedra **Estadística**, Carrera de Ing. Química y Alimentos, Facultad de Ingeniería, UNSJ.

EXPERIENCIA LABORAL EN DOCENCIA SECUNDARIA

- Profesora de Educación Secundaria del Espacio de Definición Institucional: Genética, Herencia e Ing. Genética, del ex bachillerato técnico EPET N° 9 Dr. René Favalaro, Ullum, San Juan (2009- 2010). Resolución 3382-ME.
- Profesora de Educación Secundaria de Matemática de 4to Año, con carácter suplente, en el ex bachillerato técnico EPET N° 9 Dr. René Favalaro, Ullum, San Juan (2010- 2011). Resolución 1732-ME y 0555-ME.
- Profesora particular de los siguientes niveles: EGB III, Polimodal y Universitario, en materias tales como matemáticas, física, biología y química.

PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN DE UNSJ

- Proyecto de Investigación "Dispositivo Exoesquelético para Rehabilitación de la Marcha Humana". Proyecto de Investigación Aplicada y Desarrollo Experimental trianual. Código: 21/I967, Res.N°037-2011-CS-UNSJ. 01/01/2011-31/12/2013, y N°91-Rectorado-UNSJ-2015. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Departamento de Electromecánica, Facultad de Ingeniería, UNSJ. CICYTCA-UNSJ, Ministerio de Desarrollo Humano y Promoción Social del Gobierno de la Provincia de San Juan.
- Proyecto de Investigación "Control de Exoesqueleto para Rehabilitación de Marcha Humana en pacientes con Mielomeningocele, basado en Parámetros Cinemáticos y Cinéticos". Proyecto de Investigación Aplicada y Desarrollo Experimental, código 21/I1109, Res. N° 18-CS-2014, 01/01/2014-31/12/2015. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Entidades Financiadoras: CICYTCA-UNSJ.
- Proyecto de investigación PROJOVI "Desarrollo de una silla de ruedas inteligente", Res.N° 3518-R-15-UNSJ, período 2015-2016. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Director: Luciano Carmona. Entidad Acreditadora y Financiadora: Secretaría de Ciencia y Técnica. UNSJ.
- Proyecto de Investigación "Desarrollo de Indicadores de Marcha Neuropatológica para el Control de Exoesqueleto de Rehabilitación Locomotora". Proyecto de Investigación Aplicada y Desarrollo Experimental, código 21/I38, Res. N° 1531-CS-2016, 01/01/2016-31/12/2017. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Entidades Financiadoras: CICYTCA-UNSJ.
- Proyecto de Investigación "Desarrollo de un Prototipo Exoesquelético de Rehabilitación de Marcha en Pacientes con Mielomeningocele de la Provincia de San Juan". Proyecto de Investigación Aplicada y Desarrollo Experimental, Convocatoria IDEA 2014, Resolución N° 309-SECITI-2015, 01/01/2016-1/03/2019. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Entidad Financiadora: Secretaría de Ciencia, Tecnología e Innovación (SECITI), Gobierno de la Provincia de San Juan.
- Proyecto de Investigación "Adquisición y procesamiento de datos de marcha para el control de órtesis robótica de rehabilitación. Aplicación a un caso de estudio de Mielomeningocele". Proyecto de Investigación Aplicada y Desarrollo Experimental, Res. N° 21-18-CS-2018, 01/01/2018-31/12/2019. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Entidades Financiadoras: CICYTCA-UNSJ.
- Proyecto de investigación: "Desarrollo y evaluación de un prototipo real de órtesis robótica para rehabilitación de marcha. Aplicación al estudio de un caso de Mielomeningocele de la provincia de San Juan". Proyecto de Investigación Aplicada y Desarrollo Experimental, Convocatoria IDEA 2018, Res. N° 272-SECITI-2019, 01/10/2019-30/09/2021. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Entidad Financiadora: Secretaría de Ciencia, Tecnología e Innovación (SECITI), Gobierno de la Provincia de San Juan.

- Proyecto de investigación: “Diseño y desarrollo de un protocolo de rehabilitación robotizada de marcha en pacientes neuropatológicos. Aplicación a un caso de estudio de Mielomeningocele”. Gabinete de Tecnología Médica, Dpto. Electrónica y Automática, Facultad de Ingeniería, UNSJ. Entidades Financiadoras: CICYTCA-UNSJ.
- Proyecto de investigación: "Modelos estadísticos de validación de modelos en problemas del ámbito de la ingeniería". Dpto. Matemática. Programa de Investigación de Matemática Aplicada y Educación Matemática. Área Estadística e Informática.

CURSOS DE ESPECIALIZACIÓN

- IV Curso básico de Disfunciones de la Marcha y Espasticidad, FLENI Sede Belgrano, Buenos Aires, Argentina, 2012.
- Complementos de Bioinstrumentación. Curso de Grado Vocacional. Universidad Nacional de San Juan. Facultad de Ingeniería, 2012.
- Capacitación docente: Los desafíos de la docencia en el nuevo milenio. Instituto CIICAP- Centro de Investigación, Capacitación, Actualización y Perfeccionamiento (250 hs) 2008-2009.
- Curso básico de Arduino, Universidad Nacional de San Juan. Facultad de Ingeniería, 2016.
- Curso “Sistemas robóticos modernos para rehabilitación y asistencia a la movilidad”, Instituto de Automática, Facultad de Ingeniería, 2016.
- Curso de capacitación: Geogebra, un recurso dinámico para la enseñanza de Matemáticas, UNSJ, Facultad de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales
- Curso virtual: “Análisis descriptivo para datos multivariados”, Sociedad Argentina de Estadística, 2021.
- Curso de especialización docente: Fundamentos epistemológicos de las teorías educativas y los modelos pedagógicos, 2021. Programa FODO. Nota: 10.
- Curso de especialización docente: Encuadre psicológico de los procesos de enseñanza aprendizaje, 2022. Programa FODO. Nota: 10.
- Curso de especialización docente: Teoría y Aplicación de la didáctica en la enseñanza universitaria, en curso, 2022.

EXPERIENCIA PROFESIONAL

- Diseño y desarrollo de herramientas de software en php para acceso a datos y administración de usuarios aplicado a padrones digitales de obras sociales de la provincia. Sistemas. UNSJ, 2006-2007.
- Elaboración de un plan de mantenimiento preventivo de los equipos de laboratorio de todas las áreas. Mantenimiento preventivo de equipos del servicio de neonatología Práctica profesional supervisada: pasantía no rentada en el servicio de Laboratorio del Hospital Descentralizado Dr. Guillermo Rawson, 2008-2009.
- Diseño y desarrollo de un prototipo de medición para el registro de presiones plantares con sensores piezoeléctricos. Desarrollo del software de manejo, UNSJ, 2008-2009.
- Caracterización del comportamiento estático y dinámico de un actuador neumático marca FESTO. Trabajo experimental realizado en el Instituto de Materiales y Suelos, Facultad de Ingeniería, UNSJ. 2013.
- Caracterización del comportamiento estático y dinámico de una válvula proporcional neumática marca FESTO. Trabajo experimental realizado en el Instituto de Materiales y Suelos, Facultad de Ingeniería, UNSJ. 2014-2015.

IDIOMAS

- Inglés: Buena comprensión escrita e interpretación oral básica, con diploma de 4º nivel aprobado.
- Francés: conocimiento de francés, con diploma de DELF 1º nivel en A1 (expresión general), otorgado por Alliance Française de San Juan, 2000.