

2. Formación

Título máximo obtenido:

Doctor

2.1. Títulos de grado.

Origen CVar: Formación académica > Nivel universitario de grado

Título	Año de obtención	Institución
Ingeniero Electrónico	2013	FACULTAD DE INGENIERIA ; UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA

2.2. Títulos de posgrado.

Origen CVar: Formación académica > Nivel universitario de posgrado

Especializaciones

Título	Año de obtención	Institución
No hay información disponible.		

Maestrías

Título	Año de obtención	Institución
No hay información disponible.		

Doctorados

Título	Año de obtención	Institución
Doctor en ingeniería	2019	FACULTAD DE INGENIERIA ; UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA

2.3. Otros títulos de nivel superior (formación técnica o terciaria).

Origen CVar: Formación académica > Nivel terciario no universitario

Título	Año de obtención	Institución
Tramo de formación pedagógica nivel medio.	2019	24998

3. Área principal de desempeño profesional

Origen CVar: Antecedentes > Áreas de actuación

Áreas principales de actuación del docente.

Área	Subárea
INGENIERÍAS Y TECNOLOGÍAS - Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información	Control Automático y Robótica

4. Docencia universitaria

4.1. Cargos docentes desempeñados.

Origen CVar: Cargos > Docencia > Nivel superior univesitario y/o posgrado

Acciones	Institución/Unidad académica	Cargo	Dedicación semanal	Designación	Fecha de inicio	Fecha de finalización
	FACULTAD DE INGENIERIA ; UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA	Profesor adjunto	40 horas o más	Rentado	1/11/2021	
	DEPARTAMENTO DE ELECTROTECNIA ; FACULTAD DE INGENIERIA ; UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA	Jefe de trabajos prácticos	40 horas o más	Rentado	1/9/2020	31/10/2021
	DEPARTAMENTO DE ELECTROTECNIA ; FACULTAD DE INGENIERIA ; UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA	Ayudante diplomado	40 horas o más	Rentado	1/10/2019	31/8/2020
	DEPARTAMENTO DE ELECTROTECNIA ; FACULTAD DE INGENIERIA ; UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA	Ayudante diplomado	De 0 hasta 19 horas	Rentado	1/2/2015	30/9/2019
	DEPARTAMENTO DE ELECTROTECNIA ; FACULTAD DE INGENIERIA ; UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA	Ayudante de segunda	De 0 hasta 19 horas	Ad Honorem	1/4/2010	1/2/2011

4.2. Dirección de tesis, tesinas y trabajos finales.

Origen CVar: Antecedentes > Formación de recursos humanos en CyT > Tesistas

Cantidad total de tesis doctorales dirigidas y concluidas en los últimos 5 años.

Cantidad de tesis doctorales que dirige actualmente.

Cantidad total de tesis de maestría dirigidas y concluidas en los últimos 5 años.

Cantidad de tesis de maestría que dirige actualmente.

Cantidad de tesinas y trabajos finales dirigidas y concluidas en los últimos 5 años.

Cantidad de tesis y trabajos finales que dirige actualmente.

1

5. Experiencia en gestión académica

5.1. Cargos en gestión. Completar un cuadro por cada uno de los cargos desempeñados.

Origen CVar: Cargos > Cargos en gestión institucional

Fecha de inicio	Fecha de finalización	Institución	Cargo	Función	Dedicación semanal
1/7/2021		CLUB DE ROBÓTICA - FI - UNLP	Otro	De coordinación	De 0 hasta 19 horas

6. Desempeño en el ámbito no universitario

6.1. Desempeños no académicos

Origen CVar: Antecedentes > Otras actividades CyT > Ejercicio de la profesión en el ámbito no académico

Acciones	Institución	Cargo/Función	Otro Cargo/Función	Fecha de inicio	Fecha de finalización	Disciplina
No hay información disponible.						

7. Antecedentes en investigación científico-tecnológica

7.1. Indicar su pertenencia a sistemas de promoción de la investigación científico-tecnológica.

Origen CVar: Cargos > Docencia > Categorización en organismos científico-tecnológicos / del programa de incentivos

CONICET

Programa de Incentivos

* Categoría:

Categoría V

Otras categorizaciones obtenidas.

Origen CVar: Cargos > Docencia > Cargos de I+D en otro tipo de instituciones

Institución ú organismo	Categoría
No hay información disponible.	

7.2. Proyectos de investigación.

Origen CVar: Antecedentes > Financiamiento científico y tecnológico

Proyectos de investigación en los que ha participado.

Acciones	Fecha de inicio	Fecha de finalización	Título del proyecto	Carácter de la participación
	1/11/2015	1/10/2018	Conmutación e invariancia de sistemas dinámicos. Aplicación al control, optimización y monitoreo de procesos y sistemas biológicos	Becario de I+D
	1/1/2020	1/12/2023	Instrumentación y control aplicado a sistemas biológicos, biomédicos y robóticos	Investigador
	1/1/2019	1/12/2022	Métodos y algoritmos de control conmutado con aplicaciones en ingeniería de bioprocesos e ingeniería biomédica	Personal técnico de apoyo
	1/1/2016	1/12/2019	Técnicas avanzadas de control automático aplicadas a biosistemas, energías renovables y sistemas autónomos	Becario de I+D
	1/1/2015	1/12/2017	Estrategias Avanzadas de Control Automático con Aplicación a Biosistemas, Energías Renovables y Sistemas Autónomos	Becario de I+D
	1/1/2012	1/12/2015	Control de Sistemas con Restricciones	Becario de I+D

7.3. Principales productos de los últimos 5 años.

7.3.1. Principales productos obtenidos en los siguientes tipos.

Origen CVar: Producción > Producción científica

a) Publicaciones en revistas.

Acciones	Tipo	Título	Revista	Año	Volumen	Página inicial	Página final
----------	------	--------	---------	-----	---------	----------------	--------------

	Con Referato	A global optimization approach for slidingmode tuning and existence maps generation	International Journal of Dynamics and Control	2020				
	Con Referato	Experimental validation of constraint mitigation algorithm in underwater robot depth control	PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I- JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING	2018				

b) Partes de libros.

Acciones	Tipo de parte	Título de la parte	Título del libro	Año	Editorial	Lugar de impresión	Páginas	Página inicial	Página final
No hay información disponible.									

c) Libros.

Acciones	Título del libro	Editorial	Lugar de impresión	Año	Páginas
No hay información disponible.					

7.3.2. Resultados pasibles de ser protegidos a través de instrumentos de propiedad intelectual como patentes, derechos de autor, etc., y desarrollos que no pueden ser protegidos por instrumentos de propiedad intelectual como las tecnologías organizacionales u otros.

Origen CVar: Producción > Producción tecnológica

a) Títulos de propiedad intelectual.

Fecha de solicitud	Fecha de otorgamiento	Desarrollo o producto	Titular
No hay información disponible.			

b) Desarrollos no pasibles de ser protegidos por títulos de propiedad intelectual.

Producto	Descripción
No hay información disponible.	

8. Participación en reuniones científicas o eventos artísticos

8.1. Participaciones que han sido publicadas.

Origen CVar: Producción > Producción científica > Trabajos en eventos CyT publicados

1 de 2 (13 ítems) < >					
Denominación de la actividad	Evento	Tipo de participación	Lugar	Año	Mes
Mitigation of the saturation effect in AUV path following applications.	AADECA 2016 - Semana del Control Automático - 25º Congreso Argentino de Control Automático	Congreso	Argentina	2016	11
Acondicionamiento de la referencia utilizando modos deslizantes en aplicaciones de seguimiento de camino en AUV	Cuartas Jornadas de Investigación, Transferencia y Extensión de la Facultad de Ingeniería. UNLP	Jornada	Argentina	2017	4
Obstacle avoidance under strict path following	2017 XVII Workshop on Information Processing and Control (RPIC)	Conferencia	Argentina	2017	9
Obstacle avoidance with path restrictions in autonomous underwater vehicles	AADECA 2018 - Semana del Control Automático - 26º Congreso Argentino de Control Automático	Congreso	Argentina	2018	11
Sistemas Multi-Robot: etapas de diseño, aplicaciones y problemas abiertos	27º Congreso Argentino de Control Automático (AADECA 2020)	Congreso	Argentina	2020	11
Análisis de tráfico utilizando redes neuronales para reconocimiento de vehículos y peatones	XIX Workshop on Information Processing and Control (RPIC).	Congreso	Argentina	2021	11
Implementación de sistema de navegación autónoma utilizando reconocimiento de imágenes basado en red neuronal convolucional	XIX Workshop on Information Processing and Control (RPIC).	Congreso	Argentina	2021	11
Desarrollo y validación de electrónica modular para el control y la navegación de un robot acuático de superficie	Septimas Jornadas de Investigación, Transferencia y Extensión de la Facultad de Ingeniería UNLP.	Jornada	Argentina	2023	4
Proyecto Geneseas: Integración y puesta en marcha de robot autónomo de superficie.	Semana del Control Automático - 28º Congreso Argentino de Control Automático. Asociación Argentina de Control Automático (AADECA)	Congreso	Argentina	2023	5
A global optimization approach for non-linear sliding mode control analysis and design	9th IFAC Symposium on Robust Control Design	Simposio	Brasil	2018	9

8.2. Participaciones que no han sido publicadas.

Origen CVar: Producción > Producción científica > Trabajos en eventos CyT no publicados

Denominación de la actividad	Evento	Tipo de participación	Lugar	Año	Mes
No hay información disponible.					

9. Participación en comités evaluadores y jurados

9.1. Evaluación de personal de ciencia y tecnología, jurado de tesis y/o premios.

Origen CVar: Antecedentes > Evaluación > Evaluación de personal CyT y jurado de tesis y/o premios

Año	Tipo de evaluación	Institución	País	Ciudad
No hay información disponible.				

9.2. Evaluación de programas/proyectos de investigación y desarrollo y/o extensión.

Origen CVar: Antecedentes > Evaluación > Evaluación de programas/proyectos de I+D y/o extensión

Año	Institución	País	Ciudad
No hay información disponible.			

9.3. Evaluación de trabajos en revistas de ciencia y tecnología.

Origen CVar: Antecedentes > Evaluación > Evaluación de trabajos en revistas de CyT

Año	Revista	País	Ciudad
No hay información disponible.			

9.4. Evaluación institucional.

Origen CVar: Antecedentes > Evaluación > Evaluación institucional

Año	Tipo de evaluación	Institución	País	Ciudad
No hay información disponible.				

10. Otra información

10.1. Incluya toda otra información adicional que considere pertinente.



