

FICHA DEL DOCENTE

Se solicita información del docente relacionada con la evaluación del cuerpo académico de la carrera, pero también aquella relevante para su incorporación al registro de expertos de la CONEAU (tal como lo prevén los procedimientos de acreditación de carreras oportunamente aprobados).

1. Datos personales

Apellido Vergara

Nombre Francisco Miguel

-

Correo electrónico fvergara@ing.unlp.edu.ar

Fecha de nacimiento 17/09/1957

Vinculación del docente con carreras que se presentan a acreditación

Completar el siguiente cuadro con los datos de cada uno de los cargos que lo habilitan para el desempeño docente en actividades curriculares de las carreras que se presentan a acreditación. Indique las actividades curriculares que dicta con ese cargo y mencione si dicta actividades en varias carreras. No completar este cuadro en el caso de Fichas de docentes que no dictan Actividades Curriculares en las carreras que se presentan a acreditación.

Cargo	Carreras en las que dicta	Actividades curriculares	Dedicación en hs.	Designación
	clases		semanales	
Profesor adjunto	Ingeniería Electromecánica, Ingeniería Mecánica	Automatización I M0636, Dinámica de Sistemas M0613	Igual o mayor a 40 horas	Interino rentado

2. Formación

Título máximo obtenido Grado

2.1. Títulos de grado.

Título	Año de obtención	Institución otorgante	País
Ingeniero Mecánico	1982	Universidad Nacional de La Plata	Argentina

2.2. Títulos de posgrado.

Título	Tipo de título	Año de obtención	Institución otorgante	País
--------	----------------	------------------	-----------------------	------

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

Título	Año de obtención	Institución otorgante	País
--------	------------------	-----------------------	------

2.4. Carrera de formación docente.

Indique si ha cursado una carrera docente.

Si/No

En caso afirmativo, completar el siguiente cuadro con la información de cada una de ellas.

Institución Universitaria	Unidad Académica	Título	Año de obtención	Duración de la carrera
---------------------------	------------------	--------	------------------	------------------------

3. Área principal de desempeño académico profesional

3.1. Indicar la disciplina.

Ingeniería

3.2. Indicar la subdisciplina.

Ingeniería Mecánica

3.3. Indicar el área de especialización.

Dinámica de Sistemas/Automatización

4. Docencia universitaria

4.1. Situación actual. Completar un cuadro por cada cargo docente que desempeña.

Institución universitaria	Facultad/Unidad académica	Departamento	Cátedra	Cargo	Cant. de semanas por año	Ded. en hs. reloj semanales	Situación	Área de desempeño
Universidad Nacional de La Plata	Ingeniería	Mecánica	Dinámica de Sistemas/Automatización I/Automatización II	Profesor Adjunto	40	9	Interino	Ingeniería, Ingeniería Mecánica

4.2. Trayectoria.

4.2.1. Completar un cuadro por cada cargo desempeñado en el pasado como profesor (adjunto, asociado, titular o categorías equivalentes). No incluir su desempeño actual. En el caso de haber ocupado (u ocupar) un cargo como docente auxiliar (jefe de trabajos prácticos, ayudante o categorías equivalentes) llenar un cuadro genérico por cada institución en la que se haya desempeñado.

Institución Universitaria	Facultad/Unidad Académica	Departamento	Cátedra	Cargo	Situación	Área de desempeño	Fecha de inicio	Fecha de finalización
Universidad Nacional de La Plata	Ingeniería	Mecánica	Sistemas de Control	Jefe de Trabajos Prácticos	Interino	Ingeniería, Ingeniería Mecánica	01/06/1981	30/07/1990

4.2.2. Dirección de tesis, tesinas y trabajos finales.

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

0

Cantidad de tesis doctorales que dirige.	0
Cantidad total de tesis de maestría dirigidas y concluidas en los últimos 5 años.	0
Cantidad de tesis de maestría que dirige.	0
Cantidad de tesinas y trabajos finales dirigidas y concluidas en los últimos 5 años.	2
Cantidad de tesinas y trabajos finales que dirige.	2

4.3. Para docentes de carreras semipresenciales o a distancia. Explicar brevemente cual es su experiencia en educación a distancia.

5. Experiencia en gestión académica

Completar un cuadro por cada uno de los cargos desempeñados.

Institución	Cargo/Función	Cant. de semanas por año	Ded. en hs. reloj semanales	Fecha de inicio	Fecha de finalización
-------------	---------------	--------------------------	-----------------------------	-----------------	-----------------------

6. Desempeño en el ámbito no académico (incluir antecedentes en la función pública y en el ámbito privado)

6.1. Indicar si el docente se desempeña actualmente en el ámbito no académico.

Si/No

En el caso de haber contestado afirmativamente, completar el siguiente cuadro con cada uno de los cargos/funciones desempeñados.

Institución	Cargo/Función	Cantidad de semanas dedicadas por año	Dedicación en horas reloj semanales	Fecha de inicio	Área de desempeño
-------------	---------------	---------------------------------------	-------------------------------------	-----------------	-------------------

Para el caso de docentes en carreras de ciencias de la salud, completar el siguiente cuadro con la actividad hospitalaria actual.

Institución	Servicio	Cargo/Función	Año de designación
-------------	----------	---------------	--------------------

6.2. Elaborar un cuadro por cada cargo/función en el ámbito no académico desempeñado en el pasado. No incluir su desempeño actual.

Institución	Cargo/función	Fecha de inicio	Fecha de finalización	Área de desempeño
-------------	---------------	-----------------	-----------------------	-------------------

7. Antecedentes en investigación científico-tecnológica

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

CONICET:

Si/No Categoría Investigador superior

Programas de incentivos:

Si/No Categoría Categoría 1

Otros:

Si/No

En caso de haber respondido afirmativamente, completar el siguiente cuadro.
Si adscribe a más de un organismo (no contemplado previamente), llenar un cuadro por cada uno de ellos.

Organismo	Categoría
-----------	-----------

--	--

7.2. Proyectos de investigación.
Detallar el proyecto más importante que desarrolla actualmente y los dos más significativos en los que haya participado en los últimos 10 años. Completar la información requerida para cada uno de ellos en el siguiente cuadro.

Título del proyecto	Institución	Institución financiadora y/o evaluadora	Fecha de inicio	Fecha de finalización	Carácter de la participación	Principales resultados
Supervisión remota de equipos automáticos	UNLP	UNLP	01/07/2006	30/06/2008	Director	En este proyecto se trató el tema de comunicaciones industriales. La primera aplicación concreta fue la mejora de un programa SCADA existente, que permite supervisar una célula de manufactura automática. La nueva versión de este sistema permite supervisar la célula desde cualquier estación conectada a la LAN (Ethernet) de la empresa, y también por Internet. Además, se mejoraron diversas características de este sistema, y se incorporó la visión. El operador puede observar el ambiente de trabajo de la célula a través de una imagen flotante en pantalla; esto mejora su capacidad de supervisión de la célula.

7.3. Principales productos de los últimos 5 años.

7.3.1. Indicar las referencias completas correspondientes a los siguientes tipos de productos.

a) Publicaciones en revistas con arbitraje.

Autores	Año	Título	Revista	Volumen	Páginas	Palabras clave
Gulino E. G., Vergara F.M. y Vignoni J. R.	2011	Modelado y Simulación de un Vehículo tipo Skeeed Steering	Ingengerare	24	9	TOV, Skeeed Steering Vehicle, modelo cinemático/dinámico, simulación
Gulino E. G. y Vergara F. M.	2009	Sistema de Planeamiento para un Almacén Automático	Ingengerare. (Chile)	23	8 pp	AS/RS, Almacenes automáticos, Gestión de Almacenes, planeamiento
Gulino E. G., Dottori C.J., Willis E. y Vergara F. M.	2006	Análisis de una empresa del sector maderero desde la dinámica de sistemas.	Revista de Dinámica de Sistemas. Universidad de Talca (Chile)	2	57-100	Dinámica de Sistemas; PyMEs; modelado y simulación; gestión inteligente;

productividad; competitivi

b) Publicaciones en revistas sin arbitraje.

Autores	Año	Título	Revista	Volumen	Página	Palabras clave
---------	-----	--------	---------	---------	--------	----------------

c) Capítulos de libros.

Autores	Año	Título del capítulo	Título del libro	Editores del libro	Editorial	Lugar de impresión	Páginas	Palabras clave
---------	-----	---------------------	------------------	--------------------	-----------	--------------------	---------	----------------

d) Libros

Autores	Año	Título del libro	Editorial	Lugar de impresión	Páginas	Palabras clave
---------	-----	------------------	-----------	--------------------	---------	----------------

e) Trabajos presentados a congresos y/o seminarios.

Autores	Año	Título	Evento	Lugar de realización	Palabras clave
Vergara, F	2008	Diseño Mecánico de un Accionamiento para un Robot Manipulador	Primer Congreso Argentino de Ingeniería Mecánica. I CAIM 2008	Bahía Blanca	Robot manipulador, sistemas de transmisión, diseño 3D, simulación.
Vergara Francisco M.; Gulino Edith G.; Dottori, Claudio J	2002	El Cambio de Paradigma en la Enseñanza de Dinámica de Sistemas	VII International Conference on Engineering and Technology Education - INTERTECH'2002	Santos (Brasil)	Dinámica, Sistema, Pensamiento Sistemico, Modelo, Diagramas Causales, Diagramas de Bloques, Simulaci
Vergara, Francisco M.	2001	Ambiente de Programación para un Robot Secuencial sobre Sistema CAD Comercial	IX RPIC	Buenos Aires	Robot manipulador, control secuencial, programación offline, CAD, AutoLisp
Vergara, Francisco M y Gulino Edith G	2001	Modelado Cinemático de un Manipulador Robot Mediante Redes Neuronales	IX RPIC	Buenos Aires	Robot Manipulador, modelado, cinemática, redes neuronales
Vergara, F. M.	2005	Robot Electro-Neumático para manipulación de pequeñas piezas	XI RPIC	Río Cuarto	Robot manipulador, PLC, Neu-mática, PWM
Gulino, Edith G. y F.	2005	Programa supervisor	XI Reunión en	Río Cuarto	Modbus, PLC,

M. Vergara		para un manipulador electro-neumático	Procesamiento de la Información y Control (RPIC 2005)		Robot manipulador, SCADA
Vergara, F. M. y Vignoni, J. R.	2006	Supervisión remota de un equipo automático sobre red Ethernet	XX° Simposio Argentino de Control Automático - AADECA 2006	Buenos Aires	SCADA, LAN, Ethernet, Modbus
Gulino E., F. Vergara y J. Vignoni	2007	Supervisión de equipos automáticos sobre Intranet/Internet	XII Reunión de trabajo en Procesamiento de la Información y Control. RPIC 2007	Río Gallegos	SCADA, LAN, Ethernet, Internet, TCP/IP, Modbus
Vergara F. y Gulino E.	2008	Diseño de un Almacén Automático	Congreso Argentino de Ingeniería Mecánica. I CAIM 2008	Bahía Blanca	Automatización. FMS. Robótica. Almacenes automáticos. AS/RS.
Vergara F. y Vignoni J.	2008	Diseño del Control y Mando para un Eje Robótico	XXI° Congreso Argentino de Control Automático. AADECA 2008	Buenos Aires	manipulador, control de Motores paso-a-paso, simulación
Vergara F. y Gulino E.	2009	Sistema de Supervisión y Generación de Trayectorias para un Robot Cartesiano	XIII Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control RPIC2009,	Rosario	SCADA. Robótica. Trayectorias. Almacenes automáticos.

Vergara, F. y Gulino E.	2010	Diseño Mecánico de un Vehículo Teleoperado	Segundo Congreso Argentino de Ingeniería Mecánica. 2° CAIM 2010	San Juan	AS/RS TOV, Skeep Steering Vehicle, holonómico, modelo matemático, simulación
-------------------------	------	--	---	----------	---

7.3.2. Otros Productos. Completar un cuadro por cada uno de estos dos tipos de productos.

a) Títulos de propiedad intelectual.

Tipo, desarrollo o producto	Titular	Fecha de solicitud	Fecha de otorgamiento
-----------------------------	---------	--------------------	-----------------------

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

Producto	Descripción
Robot Electro-Neumático	Equipo para manipulación automática de pequeñas piezas. Prototipo para aplicación industrial. Con todo su software asociado.

8. Participación en reuniones científicas

Indicar las 3 participaciones más importantes.

Título	Forma de participación	Evento	Lugar	Fecha
Diseño Mecánico de un Vehículo Teleoperado	Exposición	2° CAIM 2010	San Juan	18/11/2010
Sistema de Supervisión y Generación de Trayectorias para un Robot Cartesiano	Exposición	XII RPIC 2009	Rosario	16/10/2009
Diseño del Control y Mando para un Eje Robótico	Exposición	AADECA 2008	Buenos Aires	22/09/2008

9. Participación en comités evaluadores y jurados

9.1. Señalar la experiencia en evaluación y acreditación en los últimos 3 años, indicando el organismo o la institución convocante y los tipos de evaluación realizadas.

Organismo o institución convocante	Tipo de evaluación	Lugar	Fecha
Facultad de Ingeniería - UNLP	Jurado de concurso	La Plata	09/02/2010

9.2. El siguiente cuadro se genera a partir de la experiencia en evaluación y acreditación en los últimos tres años ingresada en el punto 9.1.

Jurado de concurso	Sí
Jurado de tesis	No
Evaluación de becarios	No
Evaluación de investigadores	No
Evaluación de programas y proyectos	Sí
Evaluación de instituciones	No
Evaluación para comité editorial	No

Evaluación y/o acreditación de carreras de grado y posgrado	No
---	----

10. Características del vínculo y del desempeño en carreras de posgrado

Completar el siguiente cuadro para cada carrera de posgrado que requiera su ficha docente para solicitar la acreditación.

Denominación de la carrera	Características del vínculo	Modalidad del dictado	Total de hs. reloj semanales	Antigüedad
----------------------------	-----------------------------	-----------------------	------------------------------	------------

11. Otra información

Incluir toda otra información que se considere pertinente.