



## **PLAN DE TRABAJO**

### **SUBDECANATO FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA**

#### **2022 – 2025**

A continuación, se presenta el plan de trabajo a ser desarrollado por el Subdecanato en conjunto con el Decanato y los Departamentos de la FIEE. Este plan de trabajo es una propuesta integral para la FIEE, por lo que, no se basa solo en las actividades de esta dependencia.

#### **Dirección y representación de la FIEE**

- a. Vigilar el cumplimiento del Plan de Mejoras Institucional, especialmente en lo relacionado con los procesos administrativos, financieros y de talento humano.
- b. Proponer políticas para la consecución y administración de fondos de autogestión para la FIEE.
- c. Promover políticas que fomenten la descentralización administrativa como mecanismo para alcanzar una mayor eficiencia en la gestión, rescatando el rol de los Departamentos.

#### **Consejo de Facultad - FIEE**

- a. Plantear políticas que valoren adecuadamente la dedicación a la investigación sobre la base de los resultados.
- b. Gestionar la asignación del presupuesto necesario y suficiente para actividades de investigación.
- c. Proponer políticas de apoyo y financiamiento a los Programas de Doctorado y Maestrías.
- d. Delinear e implementar procesos para que la FIEE se posicione a nivel nacional e internacional en investigación, innovación y transferencia tecnológica.
- e. Proponer políticas que fomenten la aplicación de esquemas de evaluación basados en la calidad de los resultados de las actividades de docencia, de investigación, de vinculación y de gestión, en el marco de la normativa vigente.
- f. Trabajar regularmente a las sesiones de Consejo de Facultad, las cuales se llevarán a cabo de manera abierta y ordenada.
- g. Informar periódica y oportunamente por medio de diferentes medios, a la comunidad de la FIEE los temas y el resultado de las reuniones de Consejo de Facultad.

#### **Administración de las actividades de la FIEE**

- a. Organizar eventos y actividades extracurriculares como medio de integración de los profesores, estudiantes y personal administrativo de la FIEE.
- b. Fomentar la cultura y el deporte dentro de la FIEE mediante campeonatos, concursos y eventos durante todo el año para estudiantes, profesores y personal administrativo.



- c. Gestionar la mejora de la seguridad interna y periférica de la FIEE, solicitando mayor presencia de guardias de seguridad y la instalación de un circuito cerrado de cámaras.

#### **Proyectos y convenios con el medio externo, prácticas profesionales y oportunidades laborales**

- a. Fortalecer la cooperación con el sector productivo e industrial, tanto público como privado, para la inserción de los egresados y graduados de la FIEE.
- b. Promover programas de Investigación Científica y Aplicada con Empresas e Instituciones del Sector Público y Privado.
- c. Buscar, monitorear y ejecutar convenios de cooperación para la Investigación Científica e Investigación Aplicada entre la FIEE y Empresas Públicas, Instituciones Públicas, Empresas Privadas, Universidades y Centros de Investigación.
- d. Incrementar las bases de datos de becas para los estudiantes, y profesores de la FIEE trabajando conjuntamente con la OPSI.
- e. Incrementar las bases de datos de empresas e industrias para prácticas profesionales de los estudiantes, y oportunidades laborales para los graduados de la FIEE.

#### **Plan Operativo Anual de la FIEE**

- a. Organizar sesiones de trabajo con los Jefes de Departamento y Coordinadores para conocer las necesidades de nuestras unidades académicas y así poder preparar un Plan Operativo Anual realista.
- b. Gestionar la asignación de recursos y ejecución de concursos para optimizar el número de plazas para profesores titulares, en el marco de la planificación académica estratégica de los Departamentos.
- c. Proponer un programa para la modernización y optimización de los recursos en infraestructura, equipos, y laboratorios como parte del Plan Operativo Anual de la FIEE.
- d. Trabajar conjuntamente con la Dirección de Planificación de la EPN para estructurar el Plan Operativo Anual de la FIEE.

#### **Planes y proyectos de desarrollo de la FIEE**

- a. Gestionar una remodelación integral del Edificio de la FIEE: cubierta, fachada, servicios higiénicos, oficinas de profesores, áreas administrativas, aulas, auditorios, laboratorios.
- b. Preparar el proyecto de construcción del Centro de Investigaciones de la FIEE.
- c. Gestionar la renovación de equipamiento de laboratorios.
- d. Fortalecer el perfeccionamiento docente con planes de capacitación en técnicas pedagógicas innovativas y el uso de medios tecnológicos.
- e. Fortalecer e impulsar, a través de programas de cooperación, la actualización y el perfeccionamiento periódico de los docentes.
- f. Incentivar la generación de emprendimientos con base tecnológica, a nivel de pregrado y posgrado en las carreras y programas de la FIEE.



- g. Establecer espacios adecuados para Defensas de Tesis y Graduación de estudiantes de Pregrado y Posgrado, así como para las Asociaciones de Estudiantes, los Centros de Copiado, y el Bar de la FIEE.
- h. Establecer espacios adecuados para las Maestrías y el Doctorado.
- i. Mejorar la funcionalidad física y digital de la Biblioteca.

#### **Vinculación con el medio externo de la FIEE**

- a. Crear un manual de servicios que la FIEE pueda brindar al medio externo, para la autogestión.
- b. Facilitar, promover y valorar adecuadamente las actividades de vinculación con el medio externo.
- c. Promover políticas de intercambios internacionales de estudiantes y profesores de la FIEE.
- d. Promover la transferencia de resultados de investigación e innovación al medio a través de nuevos esquemas de colaboración universidad-empresa-estado.
- a. Creación, modificación o actualización de carreras afines a la FIEE.
- a. Preparar un plan e iniciar el proceso de acreditación internacional de las carreras y programas de la FIEE.
- b. Desarrollar un estudio de la demanda de actuales y nuevas carreras a nivel nacional e internacional no solo disciplinarias, sino también inter y multidisciplinarias.
- c. Garantizar la actualización de los pensum académicos de las carreras de la FIEE para que estén acordes a la realidad académica actual y sean competitivas con las de otras Instituciones de Educación Superior.

#### **Información sobre los convenios, contratos, y servicios que ofrecen los departamentos e institutos de la FIEE**

- a. Mejorar la página web de la FIEE con el objetivo de que se convierta en verdadero medio de enlace con la comunidad tanto de la FIEE como de la EPN y con la sociedad.
- b. Mantener al día la información sobre los convenios, contratos, y servicios que ofrecen los departamentos de la FIEE mediante las carteleras, redes sociales y página web.

#### **Tribunales para la defensa de las tesis de grado y proyectos de titulación de la FIEE**

- a. Conformar comisiones de TT consensuadas con los Departamentos para la asignación de tribunales para la defensa de tesis y proyectos de titulación.
- b. Respetar los tribunales propuestos por las comisiones de TT para la defensa de tesis y proyectos de titulación en la FIEE.
- c. Buscar mecanismos que garanticen la agilidad en la aprobación de temas de proyectos de titulación y tesis, así como para la optimización de los trámites de graduación.



### **Contratación de personal académico, ayudantes de laboratorio, pasantes y personal administrativo para el funcionamiento de la FIEE**

- a. Coordinar con los Departamentos la contratación de personal académico, ayudantes de laboratorio, pasantes y personal administrativo, de acuerdo a las necesidades de cada unidad académica y de la FIEE de tal manera de generar y/o, una estructura de investigación, docencia y vinculación.
- b. Viabilizar y monitorear la contratación y/o renovación de personal académico, ayudantes de laboratorio, pasantes y personal administrativo una vez que los trámites se envíen a las instancias respectivas.

### **Informe anual de actividades del Subdecanato de la FIEE**

- a. Presentar puntualmente el informe anual de actividades del Subdecanato de la FIEE que muestre datos estadísticos y perspectivas con la información de estudiantes y profesores.
- b. Contemplar e integrar en el informe anual de actividades a todos los que conformamos la FIEE (estudiantes, trabajadores, personal académico).

### **Licencias para el personal académico y el personal administrativo y trabajadores de la FIEE**

- a. Gestionar y viabilizar en el menor tiempo posible y durante los plazos establecidos en los reglamentos, las solicitudes de licencias para el personal académico, el personal administrativo y los trabajadores de la FIEE, buscando en todo momento apoyar a la mejora personal e institucional.

### **Atribuciones y obligaciones que contemplan las leyes, el Estatuto, y los reglamentos**

- a. Trabajar conjuntamente con el Rectorado, Vicerrectorado de Docencia y Vicerrectorado de Investigación y Proyección Social, así como con todas las direcciones administrativas para poder llevar a cabo todas las demás atribuciones y obligaciones que contemplan las leyes, el Estatuto, y los reglamentos.
- b. Apoyar en temas logísticos y académicos al Programa de Doctorado en Ingeniería Eléctrica.
- c. Realizar un Plan de Gestión de Riesgos para la FIEE. Evaluando la situación actual de la infraestructura de ambos edificios y creando una Manual de Gestión de Riesgos ante distintos eventos como sismos, incendios, inundaciones, entre otros.

Dr. Andrés Rosales Acosta  
Profesor Titular Principal



# Jorge Andrés Rosales Acosta

## Formación

### **Doctor en Ingeniería de Sistemas de Control**

- Universidad Nacional de San Juan, Instituto de Automática San Juan, Argentina (2009).
- Senescyt Código 1001R-11-8290.

### **Ingeniero en Electrónica y Control**

- Escuela Politécnica Nacional, Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica, Ecuador (2001).
- Senescyt Código 1001-02-231311.

## Experiencia

- **Director del Programa de Doctorado en Ingeniería Eléctrica**, Escuela Politécnica Nacional (2018 – actual).
- **Coordinador del Programa de Maestría en Investigación en Electrónica y Automatización**, Escuela Politécnica Nacional (2021 – actual).
- **Representante de los Profesores** ante Consejo Politécnico, Escuela Politécnica Nacional (2017 – 2019, 2019 – 2021).
- **Mentor de Kruger Labs** – Aceleradora Digital e Innovación Empresarial (2019 – 2021).
- **Miembro Académico Subrogante** del Consejo de Educación Superior – CES (2017 – 2021).
- **Director de Investigación y Proyección Social**, Escuela Politécnica Nacional (2015 y 2017).
- **Profesor Titular Principal**, Departamento de Automatización y Control Industrial, Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica, Escuela Politécnica Nacional (2011 – actual).
- **Asesor del Vicerrector de Investigación y Proyección Social**, Escuela Politécnica Nacional (2017).
- **Miembro Principal del Directorio**, Empresa Pública EPN Tech, Escuela Politécnica Nacional (2017 – 2019, 2019 – 2021).
- **Coordinador de Investigación**, Red Ecuatoriana de Universidades y Escuelas Politécnicas para Investigación y Posgrado – REDU (2015, 2017 – 2018).
- **Coordinador de la Comisión de Investigación**, Departamento de Automatización y Control Industrial, Escuela Politécnica Nacional (2012 – 2015, 2017 – 2018).
- **Primer Secretario de la Embajada del Ecuador** en el Reino de España,



Quito, Ecuador  
CP 170510



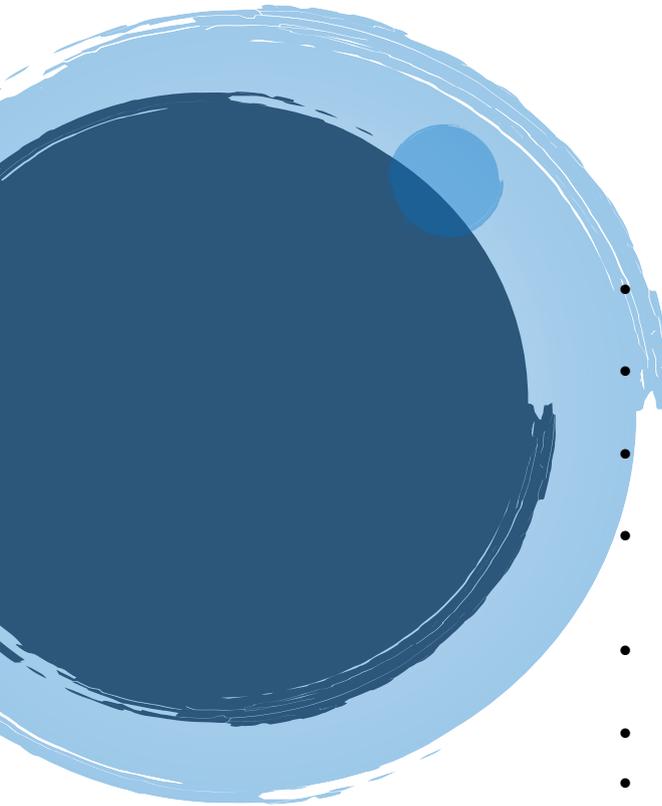
+593 992 873 745



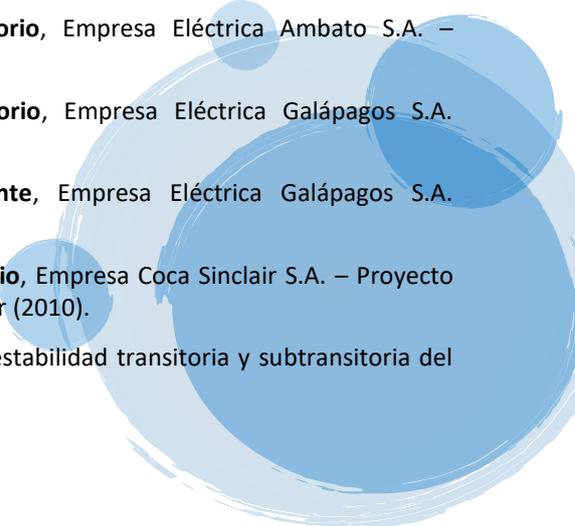
[andres.rosales@ieee.org](mailto:andres.rosales@ieee.org)  
[andres.rosales@epn.edu.ec](mailto:andres.rosales@epn.edu.ec)



Twitter: @androsaco  
Orcid:0000-0003-0710-928X  
LinkedIn: androsaco



(2015 – 2016).

- **Miembro del Comité Doctoral** del Programa de Doctorado en Ingeniería Eléctrica (2015 – 2016).
  - **Consultor Especialista de Automatización y Control**, Empresa Proyectos Integrales del Ecuador PIL S.A. (2011 – 2016).
  - **Delegado al Programa de Liderazgo para Visitantes Internacionales** – Embajada de Estados Unidos (2014).
  - **Coordinador General Técnico**, Consejo de Evaluación, Acreditación, y Aseguramiento de la Calidad de la Educación Superior – CEAACES (2014 – 2015).
  - **Coordinador General**, Red Ecuatoriana de Universidades y Escuelas Politécnicas para Investigación y Posgrados – REDU (2012 – 2014).
  - **Editor de la Revista Politécnica** (2012 – 2014).
  - **IEEE RAS Chapter Ecuador Chair** (2012 – 2014).
  - **Coordinador Club de Robótica** de la Ciudad de Quito – QuitoTech (Conquito) (2012 – 2013).
  - **Miembro del Comité Nacional de Electrotecnia** (IEC - INEN) (2012 – 2013).
  - **Coordinador del Área de Guiado, Navegación y Control de UAVs** (Convenio de cooperación suscrito entre la Fuerza Aérea Ecuatoriana y la Escuela Politécnica Nacional) (2012 – 2014).
  - **Consultor particular para Estudios de Energéticos**. Ecuador (2011 – 2014).
  - **Consultor para Estudios de Conexión y Factibilidad de Centrales Fotovoltaicas**. Ecuador (2011 – 2014).
  - **Consultor para Estudios de Estabilidad Dinámica para Centrales Eólicas**. Ecuador (2011 – 2014).
  - **Consultor para Sistemas de Control**. TECTOTAL, Acurio&Asociados, Seis Sigma Ingeniería, Sedielek, Help Energy (2011 – 2014).
  - **Jefe de Estudios Especiales y Normalización** – Corporación Eléctrica del Ecuador CELEC EP (2011).
  - **Asesor del Presidente del Directorio**, Corporación Eléctrica del Ecuador CELEC EP (2010 – 2011).
  - **Asesor del Ministro**, Ministerio de Electricidad y Energía Renovable (2010 – 2011).
  - **Miembro Principal del Directorio**, Empresa Eléctrica Ambato S.A. – Regional Centro Norte (2010).
  - **Miembro Principal del Directorio**, Empresa Eléctrica Galápagos S.A. (2010).
  - **Presidente Ejecutivo Subrogante**, Empresa Eléctrica Galápagos S.A. (2010).
  - **Miembro Suplente del Directorio**, Empresa Coca Sinclair S.A. – Proyecto Hidroeléctrico Coca Codo Sinclair (2010).
  - **Consultor privado**. Análisis de estabilidad transitoria y subtransitoria del
- 

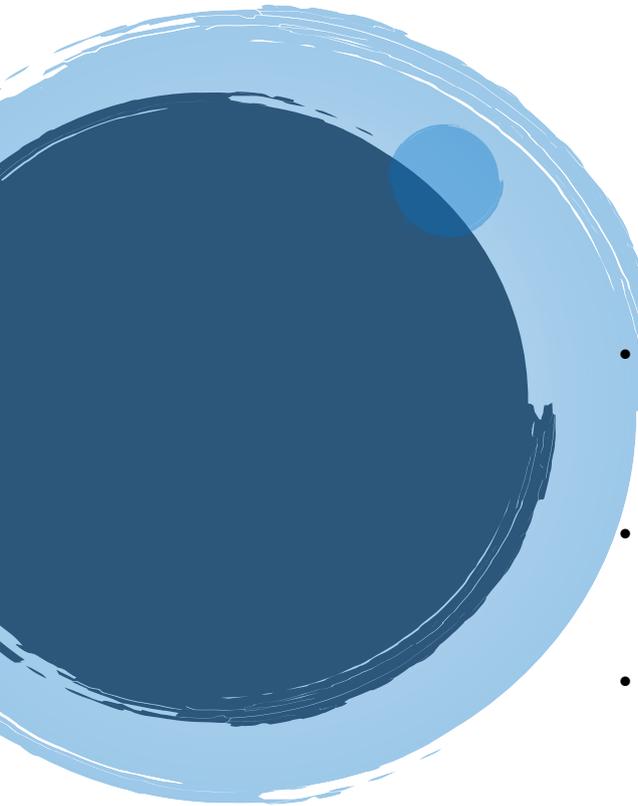


sistema eléctrico de REPSOL YPF en el Bloque 16. Ecuador (2010).

- **Coordinador de la Gerencia Técnica**, HIDRO EQUINOCCIO S.A. – Sistema Hidroeléctrico Integrado Guayllabamba. Ecuador (2009).
- **Coordinador de Investigación y Desarrollo**, Corporación CENACE – Centro Nacional de Control de Energía. Ecuador (2009).
- **Gerente SIEMEC**, Servicios de Ingeniería Eléctrica, Mecánica, Electrónica y Control. Coordinación de los recursos disponibles de la Empresa. Planificación, dirección y control de Proyectos. Ecuador (2004 – 2005).
- **Coordinador de Proyectos**, SENSICONTROL Cía. Ltda. – Sensores y Controles del Ecuador. Planificación, dirección, control y ejecución de Proyectos (2002 – 2003).

### Publicaciones Principales

- Libro: **“Control de Procesos”**, ISBN 978-9978-383-57-5, Escuela Politécnica Nacional, Quito. Ecuador (2020).
- Libro (Tesis Doctoral): **“Dynamic Control of Mobile Robotic Systems. A Linear Algebra Approach”**, ISBN 978-987-05-5685-5, Instituto de Automática, Universidad Nacional de San Juan. Argentina (2009).
- Capítulo de Libro: **“Módulo Supervisor basado en la Técnica de Superficie Deslizante para un Controlador Paramétrico de Matriz Dinámica”**, Consejo de Publicaciones de la Universidad de los Andes, Mérida, Venezuela (2016).
- Morales L., Aguilar J., Rosales A., Pozo-Espin D., **“A Fuzzy Sliding-Mode Control Based on Z-Numbers and LAMDA”**, IEEE Access 9, ISSN 117714-117733 (2021).
- Armas E., Cruz P., Soto R., Lema H., Granja M., Rosales A., Zambrano I., **“Parallel robot for knee rehabilitation: Reduced order dynamic linear model, mechanical assembly and control system architecture”**, Periodicals of Engineering and Natural Sciences (2021), Vol. 9, No. 1, pp.194-215. ISSN 2303 – 4521.
- Morales L., Aguilar J., Camacho O., Rosales A., **“An Intelligent Sliding Mode Control based on LAMDA for a class of SISO uncertain systems”**, Information Sciences Journal (2021). ISSN 1872 – 6291.
- Morales L., Aguilar J., Rosales A., Chávez D., Leica P., **“Modeling and control of nonlinear systems using an Adaptive LAMDA approach”**, Applied Soft Computing (2020), ELSEVIER / Vol. 95, ISSN 1568 – 4946.
- Scaglia G., Serrano E., Rosales A., Albertos P., **“Tracking control design in nonlinear multivariable systems: robotic applications”**, Mathematical Problems in Engineering (2019), Hindawi, ISSN 1563 – 5147.
- Guevara L., Camacho O., Rosales A., Guevara J., Scaglia G., **“A linear algebra controller based on reduced order models applied to trajectory tracking for mobile robots: An experimental validation”**, International Journal of Automation and Control (2019). ELSEVIER / Volume 13 / No. 2 / pp. 176-196. ISSN: 1740 – 7516. DOI: 10.1504/IJAAC.2019.10018129.
- Capito L., Proaño P., Rosales A., Camacho O., Scaglia G., **“Experimental Comparison of Control Strategies for Trajectory Tracking for Mobile**



**Robots**", International Journal of Automation and Control (2016). ELSEVIER / Volume 10 / No. 3 / pp. 308-327. ISSN: 1740 – 7516. DOI: [dx.doi.org/10.1504/IJAAC.2016.077591](https://doi.org/10.1504/IJAAC.2016.077591).

- Scaglia G., Serrano E., Rosales A., Albertos P., **"Linear Interpolation based Controller Design for Trajectory Tracking under Uncertainties: Application to Mobile Robots"**, Control Engineering Practice (2015). ELSEVIER / Volume 45 / pp. 123-132. ISSN: 0967 – 0661. DOI: [10.1016/j.conengprac.2015.09.010](https://doi.org/10.1016/j.conengprac.2015.09.010).
- Rosales A., Scaglia G., Mut V., di Sciascio F., **"Formation Control and Trajectory Tracking of Mobile Robotics Systems – A Linear Algebra Approach"**. Robotica – Cambridge University Press, (2010). Robotica / Volume 29 / Issue 03, pp. 335 – 349. DOI: [10.1017/S026357471000006](https://doi.org/10.1017/S026357471000006).
- Rosales A., Scaglia G., Mut V., di Sciascio F., **"Trajectory Tracking of Mobile Robots in Dynamic Environments – A Linear Algebra Approach"**. Robotica – Cambridge University Press, (2009). Robotica / Volume 27 / Issue 07, pp. 981 – 997. DOI: [10.1017/S0263574709005402](https://doi.org/10.1017/S0263574709005402).
- Rosales A., Scaglia G., Mut V., di Sciascio F., **"Navegación de Robots Móviles en Entornos No Estructurados utilizando Álgebra Lineal"**. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial – RIAI, Comité Español de Automática, (2009). RIAI / Volúmen 6 / No. 2, pp. 79 – 88. ISSN: 1697 – 7912. DOI: [10.1016/S1697-7912\(09\)70096-2](https://doi.org/10.1016/S1697-7912(09)70096-2).
- Scaglia G., Rosales A., Quintero L., Agarwal R., **"A Linear Interpolation based Controller for Trajectory Tracking of Mobile Robots"**. Control Engineering and Practice – ELSEVIER, (2010). ELSEVIER / Volume 18 / Issue 3, pp. 318 – 329. ISSN: 0967 – 0661. DOI: [10.1016/j.conengprac.2015.09.010](https://doi.org/10.1016/j.conengprac.2015.09.010).

### Proyectos de Investigación

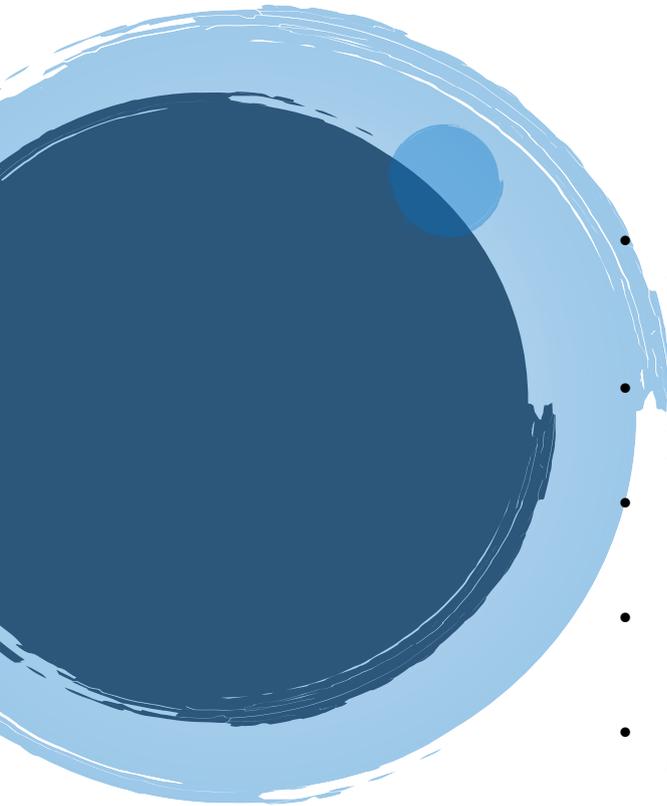
- **"Evaluación biomecánica y ergonómica del Teletrabajo. Implicaciones en el diseño de mobiliario"**, PIS-20-04. Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: En ejecución. Director.
- **"Desarrollo e implementación de esquemas de control avanzado para páncreas artificial"**, PIGR-19-07. Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: En ejecución. Investigador Colaborador.
- **"Diseño de criterios biomédicos para la prevención de lesiones en base a la evaluación de índices en desempeño profesional y ergonomía en el área de pediatría mediante la utilización de conceptos biomecánicos"**, PIJ-18-04. Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: En ejecución. Investigador Colaborador.
- **"Estudio y determinación de un algoritmo de control para procesos de propagación en sistemas complejos"**, PIS-17-05. Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: En ejecución. Investigador Colaborador.
- **"Control adaptativo basado en inteligencia artificial aplicado a un sistema mecatrónico fundado en un robot paralelo para la diagnosis y rehabilitación"**, PIMI-15-04. Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: Finalizado. Investigador Colaborador.
- **"Modelado biomecánico del cuello basado en la imagen cinemática de la función articular para su aplicación en tecnologías para la salud y el**



**bienestar del ser humano**", PIJ- 15-08. Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: Finalizado. Investigador Colaborador.

- **"Programa de innovación tecnológica para plataformas móviles inteligentes mediante el uso de sistemas espectrales para uso militar y civil"**. PIS-14-21. Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: Finalizado. Investigador Colaborador.
- **"Desarrollo y construcción de un prototipo PID-Robusto basado en las técnicas de control avanzado para mejorar la robustez de los procesos industriales"**. Departamento de Control y Automatización Industrial (DACI). Ente financiador: Escuela Politécnica Nacional. Estado: En ejecución. Investigador.
- **"Análisis del Nivel de Automatización de la Industria Ecuatoriana"**. Departamento de Control y Automatización Industrial (DACI). Ente financiador: EPN-CAPEIPI-SENESCYT (2015 – 2016). Investigador.
- **"ScoPaaS: Temáticas desarrolladas en Inteligencia Artificial que reforzará y consolidará la cooperación entre las universidades ecuatorianas, francesas y de América Latina, a nivel de investigación y de formación en común de recursos humanos"**. LAAS y LIG de Francia e instituciones de América Latina: Universidad de la República del Uruguay, UTPL y EPN de Ecuador, y UNR de Argentina. Ente financiador: SENESCYT (2015 – 2016). Investigador.
- **"Proyecto de Cooperación Internacional entre Argentina – Ecuador – Venezuela"**. INAUT-UNSJ-Argentina, EPN-Ecuador, ULA-Venezuela. Ente financiador: Conicet – Senescyt – Fonacyt. (2015 – 2016). Investigador.
- **"Estrategias de Seguimiento de Trayectorias en Procesos con Incertidumbre aplicadas a Procesos Químicos y Alimentarios"**. Proyecto de Investigación CONICET (I-1023) – Instituto de Ingeniería Química, Universidad Nacional de San Juan, Argentina (2010-2013). Co-Director.
- **"Estrategias de Seguimiento de Trayectorias en Procesos Multivariantes y Altamente No Lineales aplicadas a la Industria Química y Alimentaria"**. Proyecto de Investigación CONICET (I-1023) – Instituto de Ingeniería Química, Universidad Nacional de San Juan, Argentina (2013-2015). Co-Director.
- **"Exploración Integrada de Entornos utilizando Robots Cooperativos para Tareas de Reconocimiento y Rescate"**. Proyecto Semilla de Investigación (PIS-08-12) – Departamento de Automatización y Control Industrial. Escuela Politécnica Nacional – EPN (2012-2013). Director.
- **"Estrategias para el Seguimiento de Trayectorias en Sistemas de Dinámicas Rápidas y Lentas"**. Proyecto Semilla de Investigación (PIS-01-13) – Departamento de Automatización y Control Industrial. Escuela Politécnica Nacional – EPN (2013- 2014). Director.
- **"Modelación y Control de Sistemas Multi-Robot"**. Proyecto Interno de Investigación – Departamento de Automatización y Control Industrial. Escuela Politécnica Nacional – EPN (2012- 2013). Director.
- **"Guiado, Navegación y Control de Vehículos Aéreos No Tripulados"**. Proyecto Interno de Investigación – Departamento de Automatización y Control Industrial. Escuela Politécnica Nacional – EPN (2012-2013). Director.





- **"Diseño, Construcción e Implementación de Sistemas de Control Automático para Sistemas Electro-Ópticos"**. Proyecto Interno de Investigación – Departamento de Automatización y Control Industrial. Escuela Politécnica Nacional – EPN (2012- 2013). Director.
- **"Proyecto UAV FAE – EPN"**. Proyecto Externo de Investigación – Fuerza Aérea Ecuatoriana – FAE y Escuela Politécnica Nacional – EPN (2012-2013). Asesor en el área de Sistemas de Control.
- **"Control Autónomo y Teleoperación de Robots"**. Proyecto de Investigación financiado por la Agencia Nacional de Promoción Científica y Tecnológica ANPCyT-PICT-Redes (2004-2008). Investigador.
- **"Supervisión y Control de Procesos Productivos"**. PIP-6292. Consejo Nacional de Investigaciones Científicas y Técnicas. Res. CONICET No.1007 (2005-2008). Investigador.
- **"Teleoperación de vehículos autónomos"**. 21/I841. Universidad Nacional de San Juan. Res. 034/08-CS (2008-2009). Investigador.
- **"Incertidumbre Estocástica en Señales y Sistemas"**. 21/I832. Universidad Nacional de San Juan. Res. 034/08-CS (2008-2009). Investigador.
- **"Modelado, Identificación, Optimización y Control de Sistemas Dinámicos Complejos"**. 21/I542. Universidad Nacional de San Juan (2006-2007). Investigador.

### Detalle de Publicaciones

- <https://orcid.org/0000-0003-0710-928X&authorId=18038024600&origin=AuthorProfile&orcid=0000-0003-0710-928X&category=orcidLink%22>
- <https://www.researchgate.net/profile/Andres-Rosales-2>
- <https://scholar.google.com/citations?hl=es&user=128d-P4AAAAJ>

