

CURRICULUM VITAE

1. Datos Personales

Apellido y Nombre: Scaglia, Gustavo Juan Eduardo.

Estado Civil: Casado.

Documento de Identidad: 22009757.

Fecha y Lugar de Nacimiento: 13-01-1971-Calingasta-San Juan- Argentina.

Domicilio Particular: Balaguer 4567 (sur) Rivadavia - San Juan-Argentina. C.P. 5400

Teléfono Particular: +54 264 4238148.

Teléfono Laboral: +54 264 4211700 int 453 - int 32.

Cargo Actual en la Universidad Nacional de San Juan

- Profesor Ordinario Jefe de Trabajo Práctico., dedicación semiexclusiva, carácter transitorio para cumplir tareas de investigación y con extensión en la cátedra "Control II". Desde:01-01-2002. Hasta: 31/12/2007. Cargo N° 8260.
- Profesor Ordinario Jefe de Trabajo Práctico., dedicación semiexclusiva, carácter interino para cumplir tareas de investigación y con extensión en la cátedra "Control II". Desde:01-08-2007. Cargo N° 8800.

Categoría Equivalente de Investigación en el Programa de Incentivos a los Docentes-Investigadores del Ministerio de Cultura y Educación de la Nación: "IV"

2. Formación Académica

2.1 De Grado

Universitarios: Ingeniero Electrónico.Universidad Nacional de San Juan, Promedio 9.69 sobre 10. Medalla de Oro- Diploma de Honor.

2.2 De Posgrado

Nombre del Posgrado: Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control. Acreditación por CONEAU: Posgrado categoría "A" (Resolución N°870/99-CONEAU).Universidad Nacional de San Juan. Doctor en Sistemas de Control.Promedio de los Cursos:9.90 sobre 10.Tema de Tesis: Estrategias para seguimiento de trayectorias.Director de Tesis:Dr. Benjamín Kuchen.Codirector de Tesis:Dr. Vicente Mut - Dr. José Francisco Postigo.Jurado de Tesis:Dr. Teodiano Freire Bastos Filho. Departamento de Engenharia Elétrica da UFES. Universidade Federal do Espírito Santo, Brasil.Prof. Dr. Vicente Antonio Mut, director de tesis del candidato. Instituto de Automática. Facultad de Ingeniería. Universidad Nacional de San Juan.Fecha de Defensa Oral:7-04-06.Calificación: Sobresaliente. (Escala: sobresaliente, Distinguido, Bueno, Aceptado, Rechazado).

Nombre del Posgrado: Maestría en Ingeniería de Sistemas de Control. Acreditación por CONEAU:Posgradocategoría"A" (Resolución N°870/99-CONEAU).Institución:Universidad Nacional de San Juan.Título Obtenido: Magister en Sistemas de Control.Promedio de los Cursos: 9.90 sobre 10.Tema de Tesis:Algoritmos de control avanzado con aplicaciones en robótica. Director de Tesis:Vicente Mut.Codirector de Tesis:José Francisco Postigo.Jurado de Tesis:Dr. Sandra M. Piñón Rodríguez, Dept. Ing. de Sistemas y Automática. Escuela Superior de Ingenieros. Universidad de Sevilla, Sevilla, España.Prof. Dr. Vicente Antonio Mut, director de tesis del candidato. Instituto de Automática. Facultad de Ingeniería. Universidad Nacional de San Juan.Fecha de Defensa Oral: 17-12-03.Calificación: Sobresaliente. (Escala: Sobresaliente, Distinguido, Bueno, Aceptado, Rechazado).

2.3 Cursos de Posgrado realizados

- "Control de Manipuladores Robóticas", curso aprobado del programa de Doctorado y Maestría de Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, dictado por el Dr. Ricardo Carelli, Fecha: 06-08-1999. Calificación: 9,50. Asignación Horaria Total : 240 hs.
- "Redes Neuronales Artificiales en Sistemas y Control", curso aprobado del programa de Doctorado y Maestría de Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, dictado por el Dr. Daniel Patiño, Fecha: 21-12-1999. Calificación: 10. Asignación Horaria Total : 240 hs.
- "Álgebra y Cálculo Matricial", curso aprobado del programa de Doctorado y Maestría de Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, dictado por Msc. Zulma Millan, Fecha: 24-04-2000. Calificación: 10. Asignación Horaria Total : 270 hs.
- "Procesamiento Digital de Señales e Imágenes", curso aprobado del programa de Doctorado y Maestría de Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, dictado por Dr. Vicente Mut, Fecha: 20-10-2000. Calificación: 10. Asignación Horaria Total : 240 hs.
- "Elementos de Análisis Funcional", curso aprobado del programa de Doctorado y Maestría de Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, dictado por Msc. Zulma Millan, Fecha: 02-03-2001. Calificación: 10. Asignación Horaria Total : 270 hs.

- “Sistemas No Lineales”, curso aprobado del programa de Doctorado y Maestría de Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, dictado por el Dr. Ricardo Carelli, Fecha: 17-12-2003. Calificación: 10. Asignación Horaria Total : 270 hs.

3. Antecedentes en Investigación

3.1 Publicaciones, Comunicaciones a congresos, Reuniones y Simposios:

3.1.1 Libro

- Gustavo J. E. Scaglia. “Algoritmos de Control Avanzados con Aplicaciones en Robótica”. ISBN 950-605-365-0. Se terminó de Imprimir en Junio del 2004. Editorial Fundación Universidad Nacional de San Juan. San Juan, Argentina.
- Gustavo J. E. Scaglia. “Estrategias para seguimiento de trayectorias”. ISBN 950-605-469-X. Se terminó de Imprimir en Junio del 2004. Editorial Fundación Universidad Nacional de San Juan. San Juan, Argentina.

3.1.2 Capítulo en libro

- Autores: Scaglia G., Mut V., Postigo J., Kuchen B. Título del Capítulo: CONTROL DE ROBOTS MOVILES APLICANDO TECNICAS DE CONTROL ROBUSTO. Libro: Aplicaciones de Control Robusto en Robótica, Editado por: Red Iberoamericana de Informática Industrial, RIII, financiada por CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo), integrada por países Iberoamericanos. España, 2002. Estado: En prensa.

3.1.3 Congresos, Reuniones y revistas:

- Quintero Montoya, O. ;Amicarelli, A. ;di Sciascio, F. ;Scaglia, G. “STATE ESTIMATION IN ALCOHOLIC CONTINUOUS FERMENTATION OF ZYMOMONAS MOBILIS USING RECURSIVE BAYESIAN FILTERING: A SIMULATION APPROACH”. 2008. BioResources Journal Vol 3, No 2 (2008) NC STATE UNIVERSITY.
- Scaglia Gustavo, Quintero Olga Lucía, Mut Vicente,di Sciascio Fernando. “Numerical Methods Based Controller Design for Mobile Robots”. Robotica Cambridge University Press, accepted for publication, 2008.
- Scaglia Gustavo J. E., Vicente A. Mut, Carlos Calvo. "MOBILE ROBOT CONTROL BASED ON ROBUST CONTROL TECHNIQUES", submitted to Journal of Engineering Mathematics accepted with some minor revisions, 2008.
- Scaglia Gustavo,Quintero Olga, L, Mut Vicente,di Sciascio Fernando. “Numerical methods based controller design for mobile robots”. IFAC world congress 2008, survey paper.
- Quintero Olga Lucia, Scaglia, Gustavo, di Sciascio, Fernando Mut Vicente. “Numerical Methods Based Strategy and Particle Filter State Estimation For Bio Process Control”. International Congress ICIT 2008 IEEE Industrial Applications.
- Quintero Olga Lucía, Scaglia Gustavo, Amicarelli Adriana, di Sciascio Fernando. “State Estimation in alcoholic continuous fermentation of Zymomonas mobilis using recursive Bayesian filtering: Simulation Approach”. IASTED International conference MIC 2008.
- Quintero Lucía, Scaglia Gustavo, di Sciascio Fernando. “Bioprocess control strategy based on numerical methods and linear algebra: Second Approach”. IASTED International conference MIC 2008.
- Scaglia, G., Mut, V., Rosales, A., Quintero, O., "Tracking Control of a Mobile Robot using Linear Interpolation", Proceeding of the 3rd International Conference on Integrated Modeling and Analysis in Applied Control and Automation, IMAACA 2007. vol. 1, pp. 11-15, ISBN: 978-2-9520712-7-7

- Andrés Rosales, Miguel Peña, Gustavo Scaglia, Vicente Mut, Fernando di Sciascio. “DYNAMIC MODEL BASED PREDICTIVE CONTROL FOR MOBILE ROBOTS”. XII Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control, 16 al 18 de octubre de 2007
- Gustavo Scaglia, Vicente Mut, Andres Rosales. “TRACKING CONTROL BASED ON TAYLOR FORMULA: APPLICATION TO THE CONTROL OF MOBILE ROBOT”. Trabajo aceptado para su publicación en el XII Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control, 16 al 18 de octubre de 2007.
- Gustavo Scaglia ,Vicente Mut, Olga Quintero Montoya, Fernando di Sciascio. “Diseño de un controlador basado en métodos algebraicos: Aplicación a robótica móvil”. Trabajo aceptado para su publicación en el XII Latin-American Congress on Automatic Control, CLCA 2006, Salvador - Bahia - Brazil.
- Andrés Rosales, Gustavo Scaglia, Vicente Mut, Fernando di Sciascio. “Diseño de un Controlador MEDIANTE Métodos Numéricos para un problema no lineal clásico: RTAC (Rotational translational actuator)”. Trabajo aceptado para su publicación en el XII Latin-American Congress on Automatic Control, CLCA 2006, , Salvador - Bahia - Brazil.
- Andrés Rosales, Gustavo Scaglia, Vicente Mut, Fernando di Sciascio. “Controller Designed by Means of Numeric Methods for a Benchmark Problem: RTAC (Rotational Translational Actuator)”. Trabajo aceptado para su publicación en Electronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference CERMA 2006, IEEE Computer Society, Cuernavaca, Morelos, Mexico.
- Andrés Rosales, Gustavo Scaglia ,Vicente Mut. “Diseño de un Controlador para el Sistema RTAC basado en Métodos Numéricos”. Trabajo aceptado para su publicación en el XX Congreso Argentino de Control Automatico – AADECA 2006, Buenos Aires - Argentina.
- Gustavo Scaglia, Olga Quintero Montoya, Vicente Mut, Fernando di Sciascio. “Seguimiento de trayectoria de robots móviles usando método de integración trapezoidal”. Trabajo aceptado para su publicación en el XX Congreso Argentino de Control Automatico – AADECA 2006,Buenos Aires - Argentina.
- Gustavo Scaglia, Vicente Mut, José F. Postigo, Benjamín Kuchen. “A Proposal for Tracking Control”. (Accepted for publication). ICINCO 2005, 2nd International Conference on Informatics in Control, Automation & Robotics. (Por razones presupuestarias no se pudo enviar la versión definitiva al congreso).
- Gustavo Scaglia, José F. Postigo, Vicente Mut, Benjamín Kuchen. “Un método para seguimiento de trayectoria en robots móviles”.Trabajo aceptado para su publicación en el XI Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control (RPIC), 21 al 23 de septiembre de 2005.
- Scaglia G., Postigo J., Mut V., Kuchen B. (2002). *CONTROL ROBUSTO: APLICACIÓN A ROBÓTICA MÓVIL*. Impresión del trabajo completo en los Anales del II Taller RIII de Informática Industrial, Salamanca, España, 2002. Memorias en formato magnético.
- Scaglia G., Mut V., Postigo J., Kuchen B. (2002). *CONTROL DE ROBOTS MOVILES APLICANDO TECNICAS DE CONTROL ROBUSTO*. Impresión del trabajo completo en los Anales del XVIIIº Congreso Argentino de Control Automático, AADECA 2002. Revisión del trabajo completo. Buenos Aires. (Setiembre de 2002).
- Ana M. Rodríguez; Jorge W. Romero; Gustavo Scaglia. ALUMINAS OBTENIDAS A PARTIR DE SULFATO DE ALUMINIO DE CALINGASTA, UTILIZADAS PARA LA ELIMINACION DE ARSENICO EN LAS AGUAS DE CONSUMO HUMANO. Presentado en carácter de autora – expositora en las VIII Jornadas Argentinas de Tratamiento de Mineral. Facultad de Ing., UNSJ, San Juan, Argentina, del 25 –27 de octubre de 2006. Pag. 355 – 361. ISBN – 10 N° 950-605-479-7; ISBN – 13 N° 978-950-605-479-3.
- Ana M. Rodríguez; Jorge W. Romero; Gustavo Scaglia. ELIMINACION DEL ARSENICO EN AGUAS DE CONSUMO HUMANO UTILIZANDO ALUMINAS OBTENIDAS A PARTIR DE SULFATO DE ALUMINIO. Presentado en el XXII CIIQ (Congreso Interamericano de Ing. Química,

3.1.4 Publicaciones en medios de comunicación

- Ana M. Rodríguez; Jorge W. Romero; Gustavo Scaglia. ALUMINAS OBTENIDAS A PARTIR DE SULFATO DE ALUMINIO DE CALINGASTA, UTILIZADAS PARA LA ELIMINACION DE ARSENICO EN LAS AGUAS DE CONSUMO HUMANO.

Este trabajo fue difundido por los diarios:

- EL ZONDA del día 27 de octubre de 2006, en la pagina 4, y titulado: UNSJ, El lado científico de la actividad minera. DIARIO DE CUYO, en el suplemento minero del día 16 de noviembre de 2006, y titulado Los Frutos del Laboratorio. Paginas 1, 11, 12, 13.

3.2 Seminarios Dictados.

- **Título del Seminario:** Estrategias para seguimiento de trayectorias. **Disertante:** Gustavo Scaglia. Instituto de Automática (INAUT).
- **Título del Seminario:** Algoritmos de Control Avanzados Con Aplicaciones en Robótica. **Disertante:** Gustavo Scaglia. Instituto de Automática (INAUT).
- **Título del Seminario:** Control Predictivo Basado en Modelo para sistemas no lineales aplicado al control de vehículos autoguiados. **Disertante:** Gustavo Scaglia. Instituto de Automática (INAUT).
- Participación como expositor en "FECUCIEN III".
Tema: "Control de Limpieza y llenado de recipientes".

3.3 Algunos proyectos en los cuales se trabajó

- Proyecto: Desarrollo de estrategias de control para bioreactores de la industria vitivinícola a partir de modelos neuronales híbridos. Universidad Nacional de San Juan. Período: 2006-07. Miembro del equipo. 01/01/2006. Monto: \$ 6000.
- Proyecto: "SUPERVISIÓN Y CONTROL DE PROCESOS INDUSTRIALES Y AGRICOLAS". BIANUAL. Director :Carelli R. . Co-director Marcelo Martín. Fecha de Inicio: 01/04/2006 Fecha Finalizacion:31/12/2007.Código: 21 /I 778. UNSJ.
- Proyecto: "CONTROL Y SUPERVISIÓN DE PROCESOS DE PRODUCCION TRIANUAL". Director: Kuchen B. Co-director: Fullana R. Fecha de Inicio 01/01/2000 Fecha Finalizacion: 30/04/2003 Código:21/I205 UNSJ.
- Proyecto: SUPERVISIÓN Y CONTROL DE PROCESOS PRODUCTIVOS - Resolución No. 33/03-C.S. TRIANUAL. Director: Carelli R., Co-director Marcelo martin. Fecha de Inicio 01/05/2003 Fecha de finalización 31/12/2005 Codigo 21/I 244 UNSJ
- "Estrategias para control de robots basadas en teleoperación". Resol. Nro.: CS 33/03. Organismo: Universidad Nacional de San Juan. Período: 2005-06. Miembro del equipo. 01/01/2005. Monto: \$ 6000.
- "Control Autónomo y Teleoperación de Robots"". Proyecto de Investigación financiado por la Agencia Nacional de Promoción Científica y Tecnológica –ANCPyT-PICT-Redes 2003. Periodo 2003-2006. Miembro del equipo. 01/01/2004. Monto: \$ 140000.
- "Control y Supervisión de Procesos Productivos". Proyecto de Investigación Plurianual financiado por CONICET – PIP6292. Periodo 2006-2007. Miembro del equipo. 01/01/2006. Monto: \$ 48000.
- CONTROL Y COORDINACION DE SISTEMAS ROBOTICOS MOVILES (PICT-99).Año: 01/01/2000. **Duración:** Triannual. **Director:**Carelli,R. **Co-Director:** Carelli, R. **Resumen disponible:** Control y Coordinacion de Sistemas Robóticos Móviles (PICT-99)
- CONTROL DE ROBOTS BASADO EN PERCEPCION. Año: 01/01/1998. **Duración:** BIANUAL. **Director:** Carelli, R. **Co-Director:** Carelli, R. **Resumen disponible:** Control de Robots Basado en Percepción.
- CONTROL Y SUPERVISION DE PROCESOS CONTINUOS Y DE EVENTOS DISCRETOS (RESOLUCIÓN CONICET N°792). Año: 01/07/2001. **Duración:** Triannual. **Director:** Carelli, R. **Co-Director:** Carelli, R. **Resumen disponible:** Control y Supervision de Procesos continuos y de eventos discretos.

San Juan Abril 2008

- TELEOPERACION BILATERAL DE MANIPULADORES ROBOTICOS Y ROBOTS MOVILES. **Año:** 01/01/2000. **Duración:** Triannual. **Director:** Postigo, J. **Co-Director:** Carelli, R. **Resumen disponible:** Teleoperacion Bilateral de manipuladores robóticos y robots móviles.
- SISTEMA DE NAVEGACION Y DETECCION DE OBSTACULOS PARA VEHICULOS AUTOGUIADOS. **Año:** 01/01/2000. **Duración:** Bianual. **Director:** Mut, V. **Co-Director:** Secchi, H. **Resumen disponible:** Sistema de Navegacion y Deteccion de Obstáculos para vehiculos autoguiados.
- Proyecto: " Cinética de Calcinación de Dolomitas regionales - Estudios de usos alternativos I , II , y III partes".
(desde 12-08-1994 hasta 31-03-2000).
Institución: Instituto de Ingeniería Química- Universidad Nacional de San Juan.
Concepto: Sobresaliente. Resol 923/94, 21/1995, 72/1996, 43/1997, 067/1998, 1860/2000.
- Proyecto: " FORMULACION DE CATALIZADORES EN BASE A TUNGSTENO SOBRE ZIRCONIA PARA LA REACCION DE ISOMERIZACION DE N-BUTANO".
(desde 01-04-1996 hasta 31-03-1997).
Institución: Instituto de Ingeniería Química – Universidad Nacional de San Juan.
Concepto: Sobresaliente.
- Proyecto: " HORMIGONES ELABORADOS CON CEMENTO PORTLAND: MEJORA DEL COMPORTAMIENTO A ELEVADAS TEMPERATURAS"
(desde 01/01/2000 hasta 31/12/2003). Código 21/I 193
Institución: Instituto de Ingeniería Química- Universidad Nacional de San Juan.
Concepto: Sobresaliente.
- Envenenamiento crónico por arsénico, diagnostico y alternativas de solución
Desde 01/05/2003 al 31/12/2005
Institución Instituto de Ingeniería Química código 21/ I 313
- Comportamiento de pasta pastas y morteros de cementos portland con Agregados minerales. Código 21/ I 325
Desde 01/05/2003 hasta 31/12/ 2005
- Participación Activa en el convenio de asistencia técnica con el municipio de Saavedra – Pcia Buenos Aires. Para: " El estudio Integral de aprovechamiento de las yacencias mineralógicas calcáreas existentes en la localidad de Goyena".
(desde 23/06/97 hasta aún en vigencia).

4 Becas, Distinciones y Premios obtenidos

4.1 Becas:

- Beca Posdoctoral DEL CONICET para realizar el Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control. Desde 01/04/2007 – hasta el día de la fecha.
- Beca DE FORMACION DE POSTGRADO INTERNA DEL CONICET para realizar el Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control. Desde 01/04/2001 – 31/03/2006.
- Nombre de la Institución: CICITCA, Universidad Nacional de San Juan
Beca en Investigación.
Categoría: PREINICIACIÓN.
Título: CONTROL ROBUSTO DE SISTEMAS DINÁMICOS
Director: Dr Ing. Carelli, Ricardo.
Co-Director: Dr. Ing. Postigo José.
Dr. Ing. Mut Vicente.
Unidad: INSTITUTO DE AUTOMÁTICA (INAUT).
FACULTAD DE INGENIERÍA.
UNIVERSIDAD NACIONAL DE SAN JUAN.
- Beca FOMEC para la realizar estudios de "Maestría en Ingeniería de Sistema de Control" en el INAUT dependiente de la UNSJ.

4.2 Distinciones y premios obtenidos:

- Integrante del cuerpo de Bandera en E.N.E.T. N°1, como PRIMER ESCOLTA.
- Integrante del cuerpo de Bandera en la Facultad de Ingeniería - U.N.S.J.
- Medalla de Oro y Diploma de Honor. Año 1998-1999. Promedio 9.69. UNSJ.
- Premio del Centro de Ingenieros de San Juan, Mejor Promedio.

5. Antecedentes en Docencia

5.1 Cursos de Posgrado dictados

Profesor del curso “Álgebra y Cálculo Matricial”, en el marco del programa de posgrado de la Maestría y Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería – Universidad Nacional de San Juan. Acreditación por CONEAU: Posgrado categoría “A” (Resolución N°870/99-CONEAU). Año 2007.

Profesor del curso “Elementos de Análisis Funcional”, en el marco del programa de posgrado de la Maestría y Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería – Universidad Nacional de San Juan. Acreditación por CONEAU: Posgrado categoría “A” (Resolución N°870/99-CONEAU). Año 2006.

Auxiliar Docente del curso “Álgebra y Cálculo Matricial”, en el marco del programa de posgrado de la Maestría y Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería – Universidad Nacional de San Juan. Acreditación por CONEAU: Posgrado categoría “A” (Resolución N°870/99-CONEAU). Año 2005.

Auxiliar Docente del curso “Elementos de Análisis Funcional”, en el marco del programa de posgrado de la Maestría y Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería – Universidad Nacional de San Juan. Acreditación por CONEAU: Posgrado categoría “A” (Resolución N°870/99-CONEAU). Año: 2004.

Auxiliar Docente del curso “Álgebra y Cálculo Matricial”, en el marco del programa de posgrado de la Maestría y Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería – Universidad Nacional de San Juan. Acreditación por CONEAU: Posgrado categoría “A” (Resolución N°870/99-CONEAU). Año 2003.

5.2 Antecedentes Anteriores.

Cargo Desempeñado: **Jefe de Trabajos Prácticos – Transitorio** para cumplir tareas de investigación y con extensión a la cátedra “Control I” (desde 01-07-2000 hasta 31/12/2000). Institución: Universidad Nacional de San Juan.

Cargo Desempeñado: **Jefe de Trabajos Prácticos –Dedicación: Semiexclusiva -Transitorio** para cumplir tareas de investigación y con extensión a la cátedra “Análisis Matemático II”(desde 01-07-2001 hasta 31/12/2001). Institución: Universidad Nacional de San Juan.

Cargo Desempeñado: **Profesor Electrónica II-** Interino (desde 05-10-1992 hasta 01-03-1998).Intitución: E.P.E.T. N°1 Ing. Rogelio Boero.

Cargo Desempeñado: **Profesor Electrónica I -** Interino (desde 28-10-1992 hasta 04-10-1993).Intitución: E.P.E.T. N°1 Ing. Rogelio Boero.

Cargo Desempeñado: **Profesor Sistema de Control-** Suplente (desde 02-10-1992 hasta 04-10-1993).Institución: E.P.E.T. N°1 Ing. Rogelio Boero.

Cargo Desempeñado: **Ayudante de 2da- Analisis Matematico I-** Interino (desde 27-10-1993 hasta 31-08-1994). Concepto: Sobresaliente. Institución: Departamento de Matemática - Universidad Nacional de San Juan.

Cargo Desempeñado: **Ayudante de 2da- Sistemas Digitales II-** Interino (desde 13-11-1995 hasta 12/02/96). Institución: Departamento de Electrónica y Automática – Universidad Nacional de San Juan.

San Juan Abril 2008

Cargo Desempeñado: **Ayudante de 2da- Para cumplir tareas de investigación** - Interino
(desde 01-04-1996 hasta 07/04/1998). Institución: Universidad Nacional de San Juan.

Cargo Desempeñado: **Ayudante de 2da- Para cumplir tareas de investigación** - Interino
(desde 08-04-1998 hasta 31/03/1999). Institución: Universidad Nacional de San Juan.

7. Cursos

- Curso: Semestre I de Cisco Networking Academy.
Fecha: 26/03/2002.
Institución: Instituto Superior en Redes e Informática.
- Curso de: **Inglés I** .
Fecha: 13-12-1996.
Institución: Idiomatic Center.
- Curso de : **Capacitación Docente**.
Fecha: 31-08-1990.
Institución: Instituto Superior de Perfeccionamiento Educativo.