

CURRICULUM DE LA FIEC

GABRIELA PAOLA SALCÁN REYES

Técnico Docente

Profesor a tiempo completo

gapasalc@espol.edu.ec

1. Historial del profesor en la FIEC

- Profesor Contratado de FIEC - (desde Oct 2014 hasta actualidad)
 - Control automático
 - Laboratorio de Automatización Industrial I
 - Laboratorio de Automatización Industrial II

2. Historial profesional bajo relación de dependencia

- Empresa 1: Santos CMI
 - Ingeniera Junior de Instrumentación y Control
 - Enero 2012 – Agosto 2013

3. Porcentaje de tiempo completo asignado a la(s) carrera(s)

Control Automático 33%

Lab. Automatización I 100%

Lab. Automatización II 100%

4. Títulos y áreas, instituciones y fechas

- Estudios de Postgrado
 - Institución: The University of Manchester- (desde Sept 2013 hasta Agosto 2014)
 - Título obtenido: Master of Sciences in Advanced Control and Systems Engineering
 - Año en el que obtuvo el título: 2014
- Estudios Superiores:
 - Institución: ESPOL (desde 2006 hasta 2011)
 - Título obtenido: Ingeniera en Electricidad especialización en Electrónica y Automatización Industrial
 - Año en el que obtuvo el título: 2012

 - Institución: Universidad de Guayaquil (desde 2006 hasta 2012)
 - Título obtenido: Abogada de los Tribunales y Juzgados de la República del Ecuador
 - Año en el que obtuvo el título: 2012

5. Idiomas

- Español: Nativo
- Inglés: Avanzado
- Alemán: Intermedio
- Italiano: Básico

6. Asistencia a conferencias, talleres y programas de desarrollo profesional

- Fuzzy Control, 2014 – 2015
- CCN1, 2011-2012
- Autocad Electrical 2011

7. Otras experiencias relacionadas a la Carrera

- Apoyo en elaboración de reactivos para Examen Complexivo.

- Apoyo en Revisión Curricular de la carrera de Ingeniería en Electricidad especialización electrónica y Automatización Industrial.
- Apoyo en Revisión Curricular del área básica de las carreras de la facultad de Ingeniería en Electricidad y Computación.

8. Consultoría

9. Otras actividades asignadas en la institución con tiempo promedio por semana.

Actividad _ tiempo promedio por semana

Reunión de planificación de área, reuniones de planificación de materia de control automático, reuniones de planificación, elaboración de examen complejo, elaboración de material escrito para los laboratorios de Automatización. (tiempo promedio aprox 20 horas).

10. Comités a los que ha asistido en facultad, universidad y / u otros comités de la universidad

11. Miembro de Asociaciones Profesionales

12. Principales publicaciones

- Disertación para obtención de maestría en la Universidad de Manchester: “Control of Multi-Terminal High Voltage DC Network”, 2014, The University of Manchester
- Tesina para obtención de título de Ingeniera Eléctrica, especialización Electrónica y Automatización Industrial: “Modelado de una turbina eólica de velocidad variable y control de ángulo de calaje”, 2012, Repositorio ESPOL

13. Otras actividades académicas

14. Cursos Dictados

- Control automático
- Laboratorio de Automatización Industrial I
- Laboratorio de Automatización Industrial II

15. Resumen de Investigación

Aceptada para empezar el programa de Doctorado en Ingeniería Eléctrica y Electrónica en The University of Manchester, Reino Unido. Tema de investigación: “Negative Imaginary Systems Theory, Robust Control and Nanopositioning Systems”

Sistemas imaginarios negativos es una nueva rama de la teoría de control robusto creada en Manchester en el 2008 por el Profesor Alexander Lanzon (futuro supervisor). Hay un reconocimiento internacional dentro de la comunidad de control que la teoría de los sistemas imaginarios negativos ha sentado bases fundamentales importantes para el control de nano-posicionamiento. Colegas internacionales también han utilizado esta teoría de control particular en una amplia gama de aplicaciones que van desde la espectroscopia de generación de llamada cavidad; nano-litografía; a la microscopía de fuerza atómica; al control de tubos piezoeléctricos; radio telescopía adaptativos para la compensación activa de las observaciones espaciales corrompidos por disturbios atmosféricos; al control complejo de red de cadenas o anillos de agentes dinámicos; a la amortiguación de los modos elásticos en las alas de fibra de carbono en aplicaciones aeroespaciales; a muchas otras aplicaciones. El proyecto de tesis doctoral trata de desarrollar más teoría de sistemas imaginarios negativos y explotar los resultados de esta área en particular de la teoría de control robusto en el control de los sistemas de nano-posicionamiento, ya que esta es un área de rápido crecimiento tanto a nivel nacional como internacional.