

CURRICULUM VITAE

DATOS PERSONALES

Nombre y apellido: Sergio Oscar Laboret

Fecha y lugar de nacimiento: 06/01/1962 - Colon (Bs. As.)

E-mail: slaboret@yahoo.com.ar

TITULOS OBTENIDOS

Ingeniero Electricista Electronico

Fecha: 26 de setiembre de 1991

Institucion: Facultad de Ciencias Exactas, Fisicas y Naturales

Universidad Nacional de Cordoba

ESTUDIOS DE POSGRADO EN CURSO

Maestría - Especialización en Control Automático:

Facultad: UTN Regional Córdoba

Duración: 2 años + tesis

Estado: Cursando primer año

ANTECEDENTES DOCENTES UNIVERSITARIOS

Universidad: Tecnológica Nacional

Facultad: Regional Córdoba

Departamento: Sistemas de Información

Legajo: 52373

ACTUAL

Cátedra: Teoría de control

Cargo: Auxiliar docente de primera

Situación: interino

Ingreso: 01/08/2006

Universidad: Nacional de Córdoba

Facultad: Ciencias Exactas, Fisicas y Naturales

Departamento: Electrónica

Legajo: 33527

ACTUAL:

Cargo: Jefe de Trabajos Prácticos

Cátedra: Electrónica Industrial

Ingreso: 01/10/1993

Situación: Concurso vencido

Cargo: Auxiliar Docente de segunda

Cátedras: Sistemas de Control I con carga anexa en Sistemas de Control II

Ingreso: 22/03/2005

ANTERIORES

Cátedra: Electrónica Industrial

Cargo: Profesor Adjunto

Situación: Interino

Periodo: 01/10/1996 – 31/12/1996

Motivo de cesación: Suplencia

Cátedra: Diseño de circuitos electrónicos

Cargo: Auxiliar docente de segunda

Situación: Interino

Periodo: 01/07/1992 – 28/02/1995

Motivo de cesación: Renuncia

EXPERIENCIAS EN DOCENCIA VIRTUAL

Complementación virtual a la enseñanza Presencial en plataforma Moodle

Elaboración de contenido didáctico: apuntes y modelos de simulación

Diseño y seguimiento de las aulas virtuales

Marco: Laboratorio de Enseñanza Virtual (LEV), FCEFyN, UNC

Dirección de internet <http://lev.efn.uncor.edu> Categoría: Departamento

de Electrónica: Materias:

Sistemas de control 1 y 2

Electrónica Industrial

DICTADO DE CURSOS DE POSGRADO

Curso: Simulación de sistemas Dinámicos con Simulink

Institucion: Facultad de tecnologia y ciencias aplicadas Universidad Nacional de Catamarca

Fecha: noviembre 2005

CURSOS DE POSGRADO REALIZADOS

Institucion: Escuela de cuarto nivel UTN

Ambito: Maestria - Especializacion en Control Automatico

Año: 2006

Evaluados y aprobados:

Probabilidad y Estadistica:

Duracion: 40 horas

Docentes: Dr Oscar Bustos, Dr Domingo Prato (FAMAF)

Nota: 10

Control Estocastico:

Duracion: 40 horas

Docentes: Dr Daniel Patiño, Dr Julian Pucheta (UNSJ)

Nota: 9

Cursados en etapa de evaluacion

Control de procesos industriales:

Duracion: 40 horas

Docentes: Ing Gabriel Gomez (UNC)

Instrumentacion y control de procesos

Duracion: 40 horas

Docentes: Ing Mario Modesti (UTN)

Control Difuso (Fuzzy)

Duracion: 40 horas

Docentes: Ing Ladislao Mathe (UNC)

Control Adaptativo

Duracion: 40 horas

Docentes: Ing Miguel Peña (UNSJ)

En curso

Control No Lineal

Duracion: 40 horas

Docentes: Dr Ricardo Carelli (UNSJ)

Reconocimiento de patrones

Duracion: 40 horas

Docentes: Dr Eduardo Destefanis (UTN) Dr Oscar Bustos (FAMAF)

Analisis Funcional I

Duracion: 44 horas

Docentes: Dr Eduardo Hulett (FAMAF)

OTROS CURSOS (ULTIMOS 2 AÑOS)

Educacion a distancia, creacion de ambientes virtuales de aprendizaje

Institucion: Secretaria de Extension, FCEFYN, UNC

Duracion: 15 horas

Año: 2004

PUBLICACIONES CIENTIFICAS CON REFERATO

Titulo: Controlador Derivativo Fraccional

Autores: Dr Víctor Sauchelli – Ing Sergio Laboret

Publicado en: Anales del III Congreso de matemática aplicada a la ingeniería, Facultad de ingeniería, UBA

Titulo: Controlador de un manipulador robotico basado en conmutacion y deslizamiento (sliding mode control)

Autores: Dr Víctor Sauchelli – Ing Sergio Laboret

Publicado en: Anales de Jar 2006: <http://www.frc.utn.edu.ar/jar06>

INVESTIGACION CIENTIFICA

Ámbito: Secretaria de Ciencia y Técnica UNC

2006

Título: La Simulación de robots- Control Fraccional en modos deslizantes

Área: Control Deslizante (sliding)

Carácter: participante

Director: Dr. ing. Víctor Sauchelli

2005

La Simulación de diferentes tipos de robots con motores 3d y matlab diseño de PID fraccionales

Área: PID Fraccionales

Carácter: participante

Director: Dr Ing Víctor Sauchelli

PARTICIPACION EN CONGRESOS, JORNADAS Y CONVENCIONES
--

Ponencia: Controlador Derivativo Fraccional

Autores: Dr Víctor Sauchelli – Ing Sergio Laboret

Congreso: INMAT 2005, III Congreso de matemática aplicada a la ingeniería

Institución: Facultad de ingeniería UBA

Ponencia: Controlador de un manipulador robotico basado en conmutacion y deslizamiento (sliding mode control)

Autores: Dr Víctor Sauchelli – Ing Sergio Laboret

Congreso: JAR 2006, Jornadas argentinas de Robotica

Instituciones: Facultad Regional Cordoba UTN, INAUT, Universidad de San Juan

Fecha: 16 y 17 Noviembre 2006

ACTUACION DOCENTE

Facultad Regional Cordoba UTN

01/08/2006 Auxiliar docente de primera Interino dedicación Simple en Teoria de Control (ing en Sistemas)

Facultad de Ciencias Exactas Fisicas y Naturales UNC

01/07/1992-28/02/1995 Auxiliar docente de segunda Interino dedicación Simple en Diseño de equipos electrónicos

01/10/1993 -01/10/1996 Jefe de trabajos prácticos Interino dedicación Simple en Electrónica Industrial

01/10/1996 – 30/09/2004 Jefe de trabajos prácticos Por Concurso dedicación Simple en Electrónica Industrial

01/10/1996 – 31/12/1996 Profesor Adjunto Interino dedicación Simple en Electrónica Industrial

30/09/2004 – 31/03/2007 Jefe de trabajos prácticos Por Concurso vencido dedicación Simple en Electrónica Industrial

22/03/2005 -31/03/2007 Auxiliar docente de segunda Interino dedicación Simple en Sistemas de control I con carga anexa en Sistemas de control II