
Juan Pablo Pedroni

jppedroni@gmail.com . TE: (0351) 485-8117. CEL 351-2170609

Profesión:

Ingeniero Electrónico

Educación

Magister en Ingeniería en Control Automático. Título otorgado por la Escuela de Cuarto Nivel Académico. Universidad Tecnológica Nacional Regional Córdoba. Fecha de Egreso: 13 de Diciembre de 2012.

Especialista en Ingeniería en Control Automático. Título otorgado por la Escuela de Cuarto Nivel Académico. Universidad Tecnológica Nacional Regional Córdoba. Fecha de Egreso: 03 de Octubre de 2007

Ingeniero Electrónico. Título otorgado por la Facultad de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales. Universidad Nacional de Córdoba. Fecha de Egreso: 13 de Diciembre de 2002

Cursos de Postgrado Asistidos

High-Speed Broadband Communications Signals and Circuits. Laboratorio de Comunicaciones Digitales. Universidad Nacional de Córdoba. 18 al 20 de Marzo de 2009. (asistencia)

Modelling, Simulation and Motion Control of Complex Robotic Systems, Dr. Konstantine Kondak, Technische Universität Berlin, 60 Hs. Aprobado. Universidad Tecnológica Nacional Regional Córdoba. Noviembre de 2006.

Otros Cursos

LABVIEW 8.6 – (28 hs). Cooperativa de Estudiantes de Electrónica. Universidad Tecnológica Nacional Facultad Regional Córdoba. Mayo – Junio de 2011.

Exámenes Internacionales de Idiomas

Certificate in Advanced English. Examen internacional de la Universidad de Cambridge, Inglaterra. Diciembre de 1999. Aprobado (B)

Categorizaciones y Clasificaciones

Programa de Incentivos a Docentes Investigadores de Universidades Nacionales

Categorizado en el “Programa de Incentivos a Docentes Investigadores de Universidades Nacionales” en Categoría IV. Ministerio de Educación. Ciudad Autónoma de Buenos Aires, 15/06/2011.

Régimen para el Personal de Investigación y Desarrollos de las Fuerzas Armadas

Clasificado en el “Régimen para el Personal de investigación y Desarrollos de las Fuerzas Armadas” (Decreto N°4381/73) en Clase Id, Grupo D, Categoría 2 (Proyectista Asociado),

según Disposición 01/2011 de la Subsecretaría de Innovación Científica y Tecnológica del Ministerio de Defensa. Fecha: 01/03/2011.

Antecedentes Académicos

Facultad de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales. Universidad Nacional de Córdoba

Profesor Asistente Dedicación Simple en la Cátedra Teoría de Redes y Control, Ingeniería Biomédica, F.C.E.F y N. Julio de 2006 a la fecha.

Profesor Asistente Dedicación Simple en la Cátedra Sistemas de Control I, Ingeniería Electrónica. F.C.E.F. y N. Octubre de 2003 a la fecha.

Universidad Tecnológica Nacional. Facultad Regional Córdoba

Profesor Adjunto en la Cátedra Teoría de Control, Ingeniería en Sistemas de Información. U.T.N. Regional Córdoba. Julio de 2010 hasta la fecha.

Jefe de Trabajos Prácticos en la Cátedra Teoría de Control, Ingeniería en Sistemas. U.T.N. Regional Córdoba. Agosto de 2005 hasta la fecha.

Jefe de Trabajos Prácticos en la Cátedra de Modelos y Simulación, Ingeniería en Sistemas. U.T.N. Regional Córdoba. Abril de 2005 hasta la fecha. (Actualmente con licencia)

Universidad Tecnológica Nacional. Facultad Regional La Rioja

Jefe de Trabajos Prácticos (Interino) en la Cátedra de Sistemas de Control Aplicado. Universidad Tecnológica Nacional Regional La Rioja. Marzo de 2007 hasta la fecha.

Antecedentes Profesionales

Desarrollo e implementación de la electrónica, software y máquina de estados del robot animatrónico Gliptodonte, presentado por el Laboratorio de Animatrónica y Control Dinámico de la FCFyN de la UNC en la feria tecnológica Tecnópolis (Julio de 2012) y en la muestra Cuatrociencia, 400 Años de la UNC (marzo de 2013).

Diseño, desarrollo e implementación de diferentes máquinas-herramienta para la industria privada. Enero de 2010 a la fecha.

Revisor de Artículos Publicados en Congresos Internacionales

Revisor del artículo "Simulador 6-DoF para Vehículos de una Etapa en Vuelo Atmosférico", presentado por Guido Marinelli, Alberto Fraguío y Anibal Zanini para el congreso RPIC 2013, Aerospace and Electronics System Session. XV Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. 16 al 20 de Septiembre de 2013. San Carlos de Bariloche. Río Negro. Argentina. ISBN: 978-987-27739-7-7

Publicaciones en Revistas de Alcance Internacional

J.P. Pedroni, W.J.D. Cova, "Orientation Control with Velocity Feedback Loop for an Aerospace Gimbal Nozzle Implemented in a Hardware-in-the-loop Simulation

Environment". IEEE Latin America Transactions, Vol 11 N°1, Feb 2013. ISSN 1548-0992. Pág. 288-293. <http://www.ewh.ieee.org/reg/9/etrans/esp/publicaciones.php?vol=vol11>

L. Mathé, A. Caverzasi, F. Saravia, G. Gomez, J.P. Pedroni, "Detection of Human-Robot Collision Using Kinetic". IEEE Latin America Transactions, Vol 11 N°1, Feb 2013. ISSN 1548-0992. Pág. 149-154.

<http://www.ewh.ieee.org/reg/9/etrans/esp/publicaciones.php?vol=vol11>

Publicaciones en Revistas de Alcance Nacional

Juan Pablo Pedroni, Walter Cova, Ladislao Mathé, "Aplicaciones de Modos Deslizantes para el Control de Movimiento de un Robot Laparoscópico Experimental". Publicado en la Revista de la Facultad de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales, Universidad Nacional de Córdoba. Vol 2, N° 1 (2015). Pags 25 a 32. ISSN: 2362 – 2539. Editorial: FCFyN, UNC.

Juan Pablo Pedroni, Walter Cova, Agustín Pontelli, "Sobre el uso de hardware de bajo costo y la simulación en la enseñanza de sistemas de control". Publicado en la Revista de la Facultad de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales, Universidad Nacional de Córdoba. Vol 2, N° 1 (2015). Pags 141 a 147. ISSN: 2362 – 2539. Editorial: FCFyN, UNC.

Capítulos de Libros

Salomone, Javier E.; Pedroni Juan P.; Jazni Jorge E.; Dutto Esteban A.; Cova Walter J. D.; Lagier Santiago, "Análisis de Requerimientos y Determinación Preliminar de la Potencia de Actuación para el TVC de un Vehículo Lanzador con Tobera Flexible". Congreso CAIM 2014. 2 al 5 de Septiembre de 2014. Resistencia, Chaco, Argentina.

Pedroni, Juan Pablo; Cova, Walter; Pontelli, Agustín, "Sobre el Uso de Hardware Electrónico de Bajo Costo y la Simulación en la Enseñanza de Sistemas de Control". Libro de Resúmenes Congreso ARGENCON 2014, pag 513-518. 11 al 13 de Junio de 2014. San Carlos de Bariloche, Argentina.

ISBN: 978-1-4799-4270-1.

DOI

<http://dx.doi.org/10.1109/ARGENCON.2014.6868544>.

Pedroni, Juan Pablo; Cova, Walter, "Implementación del Control de Orientación con Realimentación de Velocidad de una Tobera Pivotante de Uso Espacial en un Ambiente de Simulación Hardware-in-the-loop". Congreso ARGENCON 2012. ISBN: 978-987-572-076-3.

Pedroni, Juan Pablo; Cova, Walter; Mathé, Ladislao; Gómez, Gabriel, "Aplicaciones de Modos Deslizantes para el Control de Movimiento de un Robot Laparoscópico Experimental". Congreso ARGENCON 2012. ISBN: 978-987-572-076-3.

Pedroni, Juan Pablo, Mathé, Ladislao, "Estrategias de Control Dinámico Aplicadas a un Robot Laparoscópico Experimental", INTERCON 2011, ISBN: 978-612-45345-2-2.

Pedroni, Juan Pablo; Mathé, Ladislao, "Compensadores de Modos Deslizantes Aplicados al Control Dinámico de un Robot Laparoscópico Experimental". RPIC 2011. ISBN: 978-950-698-279-9.

Exposiciones

Expositor del trabajo Pedroni, Juan Pablo; Cova, Walter, "Implementación del Control de Orientación con Realimentación de Velocidad de una Tobera Pivotante de Uso Espacial en un Ambiente de Simulación Hardware-in-the-loop". Libro de Resúmenes Congreso ARGENCON 2012, pág. 51, 13 al 15 de Junio de 2012. Córdoba, Argentina. Editorial Universitas. ISBN: 978-987-572-076-3.

Proyectos de Investigación

Ministerio de Ciencia y Tecnología – Gobierno de la Provincia de Córdoba

Miembro del proyecto "Exoesqueleto Experimental para Miembros Superiores", dirigido por el Ing. Ricardo Taborda. Convocatoria PID 2008.

Universidad Nacional de Córdoba – Secretaría de Ciencia y Tecnología

Codirector del proyecto código 05/M125, "Brazo Robótico Para Laparoscopia – 3da Etapa". Proyecto de Investigación Científica y Desarrollo Tecnológico. 2012/2013.

Director del proyecto "Análisis, Diseño Y Simulación Del Control Cinemático De Un Robot Laparoscópico". Proyecto de Investigación Científica y Desarrollo Tecnológico 2008-2009.

Participante del proyecto código 05/M125, "Brazo Robótico Para Laparoscopia – 2da Etapa". Proyecto de Investigación Científica y Desarrollo Tecnológico. 2010/2011.

Participante del proyecto código 05/M125, "Brazo Robótico Para Laparoscopia". Proyecto de Investigación Científica y Desarrollo Tecnológico 2008-2009.

Universidad Tecnológica Nacional – Facultad Regional Córdoba

Participante del Proyecto de Investigación y Desarrollo (PID) código 25E/122 EIINCO664, "Modelado Hardware in the Loop del Sistema de Control de una Tobera de Uso Aeroespacial". Laboratorio de Sensores, Universidad Tecnológica Nacional Facultad Regional Córdoba. Director: Dr. Mario Modesti. Enero de 2007 a Diciembre de 2008.

Dirección de Trabajos Finales

Universidad Nacional de Córdoba – Facultad de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales

Director del Proyecto Integrador para alcanzar el grado de Ingeniero Electrónico de los alumnos Zoni, Ignacio y Salaburu, Pablo, titulado "Automatización de Banco de Ensayos para Motores Brushless de hasta 1KWh". Fecha de defensa: Abril de 2015.

Universidad Tecnológica Nacional – Facultad Regional La Rioja

Director de la Tesis de Grado para alcanzar el título de Ingeniero Electrónico de Almonacid, Oscar Alberto, “Diseño de Herramienta para Práctica de Controladores Digitales en Procesos Modelo”. Fecha de defensa: 27 de Septiembre de 2012.

Dirección de Becarios

Facultad de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales

Tutor de la Beca de Finalización de Carrera del alumno de Ingeniería Electrónica Cristian Angel Locatelli otorgada por la Agencia Nacional de Promoción Científica y Tecnológica. Septiembre de 2012

Tutor de la Práctica Profesional Supervisada del alumno de Ingeniería Electrónica (UNC) Cristian Angel Locatelli, desarrollada en el departamento Sistemas Electromecánicos del CIA. Proyecto: Banco de ensayos de shock de componentes de acelerómetro. Octubre de 2013.

Tutor de la Práctica Profesional Supervisada del alumno de Ingeniería Electrónica (UNC) Pablo Leonardo Salaburu, desarrollada en el departamento Sistemas Electromecánicos del CIA. Proyecto: Banco de ensayos de motores BLDC. Octubre de 2013.

Tutor de la Práctica Profesional Supervisada del alumno de Ingeniería Electrónica (UNC) Ignacio Zoni, desarrollada en el departamento Sistemas Electromecánicos del CIA. Proyecto: Banco de ensayos de motores BLDC. Octubre de 2013.

Tutor de la Práctica Profesional Supervisada del alumno de Ingeniería Electrónica (UNC) Agustín Pontelli, desarrollada en el departamento Sistemas Electromecánicos del CIA. Proyecto: Datalogger de acelerómetro. Junio de 2012.

Tutor de la Práctica Profesional Supervisada del alumno de Ingeniería Electrónica (UNC) Federico Prystupczuk, desarrollada en el departamento Sistemas Electromecánicos del CIA. Proyecto: Datalogger de acelerómetro. Junio de 2012.

Instituto Universitario Aeronáutico

Tutor Externo de la Práctica Profesional Supervisada del alumno de Ingeniería Electrónica (IUA) Agustín Aichino, desarrollada en el departamento Sistemas Electromecánicos. Proyecto: Control de la Secuencia de Conmutación de Motores Brushless. Octubre de 2011.

Universidad Tecnológica Nacional – Facultad Regional Córdoba

Tutoría de la Práctica Profesional Supervisada del alumno de Ingeniería en Sistemas Luciano Nicolás Fernandez, desarrollada en la empresa Ayi y Asociados S.A. Proyecto: ABM de Clientes de Tarjeta Naranja. Marzo de 2010.

Córdoba, Febrero de 2015