

Datos Personales

Nombres (*)	LUIS ALBERTO
Primer apellido (*)	MORALES
Segundo apellido	ESCOBAR
Nombre en citaciones bibliográficas	L. Morales
Tipo documento (*)	CEDULA DE IDENTIDAD
No. De Documento (*)	171514654-2
Sexo (*)	MASCULINO
Estado cívil	DIVORCIADO

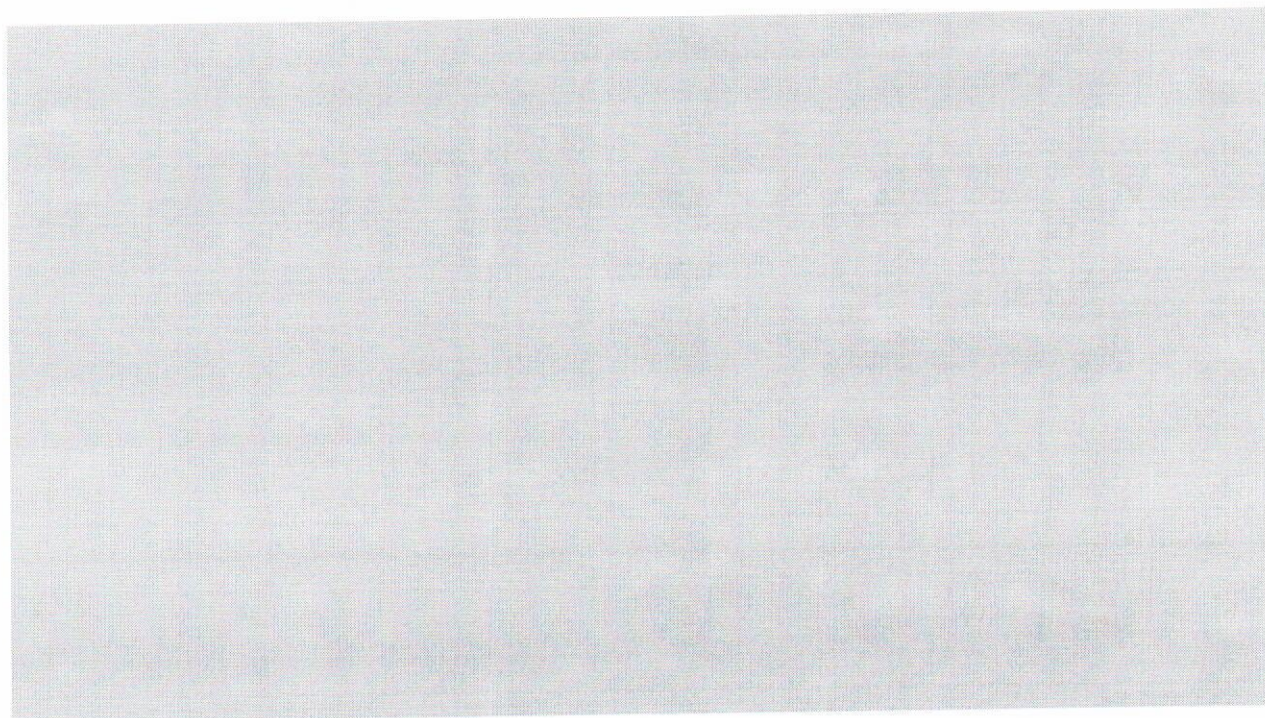
Datos de Nacimiento

País de nacimiento (*)	ECUADOR
Ciudad / Estado de nacimiento	QUITO
Ciudad / Estado de residencia actual	QUITO
Fecha de nacimiento (dd-mm-aaaa) (*)	14/01/1985

Formación Académica de Tercer y Cuarto Nivel

Título obtenido 1 (*)	MÁSTER EN AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA
Institución (*)	UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE CATALUÑA
País (*)	ESPAÑA
Reconocido Por (*)	SENESCYT
Número de Registro	7502R-13-6888
Fecha de Registro	12/01/2013

Título obtenido 2	INGENIERO EN ELECTRÓNICA Y CONTROL
Institución	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
País	ECUADOR
Reconocido Por	SENESCYT
Número de Registro	1001-10-1024738
Fecha de Registro	09/11/2010



IDIOMA

IDIOMA ESPAÑOL

NIVEL NIVEL 5

IDIOMA INGLÉS

NIVEL NIVEL 3

IDIOMA

NIVEL

Publicaciones Realizadas

Nombre Publicación 1(*)	FEATURE EXTRACTION FROM SEMG OF FOREARM MUSCLES, PERFORMANCE ANALYSIS OF NEURAL NETWORKS AND SUPPORT VECTOR MACHINES FOR MOVEMENT CLASSIFICATION
Área (*)	INSTRUMENTACIÓN
Revista (*)	Proceedings of the 14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2017)
ISSN / ISBN (*)	ISBN: 978-989-758-263-9
Editorial (*)	SCITEPRESS
Año de Publicación (*)	2017
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	http://www.scitepress.org/DigitalLibrary/PublicationsDetail.aspx?ID=4w/80qeiO/k=&t=1

Nombre Publicación 2(*)	A SLIDING-MODE CONTROLLER FROM A REDUCED SYSTEM MODEL: BALL AND PLATE SYSTEM EXPERIMENTAL APPLICATION
Área (*)	SISTEMAS DE CONTROL
Revista (*)	Proceedings of the 14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2017)
ISSN / ISBN (*)	ISBN: 978-989-758-263-9
Editorial (*)	SCITEPRESS
Año de Publicación (*)	2017
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA

Link	http://www.scitepress.org/DigitalLibrary/PublicationsDetail.aspx?ID=In3GleowFr0=&t=1
------	---

Nombre Publicación 3(*)	SLIDING-MODE CONTROL BASED ON A MODEL REFERENCE APPLIED TO A NON-LINEAR BALL AND PLATE SYSTEM WITH TIME DELAY
Área (*)	SISTEMAS DE CONTROL
Revista (*)	Proceedings of 3rd Colombian Conference on Automatic Control (CCAC)
ISSN / ISBN (*)	ISBN: 978-1-5386-0398-7
Editorial (*)	IEEEXPLORE
Año de Publicación (*)	2017
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	https://ieeexplore.ieee.org/document/8276425/

Nombre Publicación 4(*)	PROCESSES WITH VARIABLE DEAD TIME: COMPARISON OF HYBRID CONTROL SCHEMES BASED ON INTERNAL MODEL
Área (*)	SISTEMAS DE CONTROL
Revista (*)	Proceedings of 2017 IEEE Second Ecuador Technical Chapters Meeting (ETCM)
ISSN / ISBN (*)	ISBN: 978-1-5386-3894-1
Editorial (*)	IEEEXPLORE
Año de Publicación (*)	2017
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	https://ieeexplore.ieee.org/document/8247483/

Nombre Publicación 5(*)	AN EXPERIMENTAL COMPARATIVE ANALISYS AMONG DIFFERENT CLASSIFIERS APPLIED TO IDENTIFY HAND MOVEMENTS BASED ON SEMG
Área (*)	INSTRUMENTACIÓN
Revista (*)	Procedings of 2017 IEEE Second Ecuador Technical Chapters Meeting (ETCM)
ISSN / ISBN (*)	ISBN: 978-1-5386-3894-1
Editorial (*)	IEEEXPLORE
Año de Publicación (*)	2017
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/8247504/

Nombre Publicación 6(*)	A COMPARATIVE ANALYSIS AMONG DIFFERENT CONTROLLERS APPLIED TO THE EXPERIMENTAL BALL AND PLATE SYSTEM
Área (*)	SISTEMAS DE CONTROL
Revista (*)	Procedings of 2017 International Conference on Information Systems and Computer Science (INCISCOS)
ISSN / ISBN (*)	ISBN: 978-1-5386-2644-3
Editorial (*)	IEEEXPLORE
Año de Publicación (*)	2017
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/8328093/

Nombre Publicación 7(*)	3D SOUND APPLIED TO THE DESIGN OF ASSISTED NAVIGATION DEVICES FOR THE VISUALLY IMPAIRED
Área (*)	INSTRUMENTACIÓN
Revista (*)	Latin American Journal of Computing
ISSN / ISBN (*)	ISSN 1390-9266
Editorial (*)	ESCUELA POLITECNICA NACIONAL
Año de Publicación (*)	2015
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	http://lajc.epn.edu.ec/index.php/LAJC/article/view/90/52

Nombre Publicación 8(*)	CONTROL DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIA Y PALETIZACIÓN DE UN ROBOT DE TRES GRADOS DE LIBERTAD TIPO SCARA
Área (*)	ROBÓTICA
Revista (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
ISSN / ISBN (*)	ISSN 1390-0129
Editorial (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Año de Publicación (*)	2014
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	http://www.revistapolitecnica.epn.edu.ec/revista_archivos/Revista_enero_2014/tomo1/index.html#/54

Nombre Publicación 9(*)	APUNTAMIENTO Y ESTABILIZACIÓN AUTOMÁTICA DE UN SISTEMA ELECTRO-ÓPTICO ANTE PERTURBACIONES
Área (*)	ROBÓTICA
Revista (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
ISSN / ISBN (*)	ISSN 1390-0129

Editorial (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Año de Publicación (*)	2014
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	http://www.revistapolitecnica.epn.edu.ec/revista_archivos/Revista_enero_2014/tomo1/index.html#/104

Nombre Publicación 10(*)	MEDICIÓN DE ÁNGULOS DE INCLINACIÓN POR MEDIO DE FUSIÓN SENSORIAL APLICANDO FILTRO DE KALMAN
Área (*)	ROBÓTICA
Revista (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
ISSN / ISBN (*)	ISSN 1390-0129
Editorial (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Año de Publicación (*)	2014
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	http://www.revistapolitecnica.epn.edu.ec/revista_archivos/Revista_enero_2014/tomo1/index.html#/84

Nombre Publicación 11(*)	DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN SISTEMA DE LOCALIZACIÓN Y MAPEO SIMULTÁNEOS (SLAM) PARA LA PLATAFORMA ROBÓTICA ROBOTINO®,
Área (*)	ROBÓTICA
Revista (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
ISSN / ISBN (*)	ISSN 1390-0129
Editorial (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Año de Publicación (*)	2014
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	http://www.revistapolitecnica.epn.edu.ec/revista_archivos/Revista_enero_2014/tomo1/index.html#/112

Nombre Publicación 12(*)	FUENTES DE GENERACIÓN DE ENERGÍA ELÉCTRICA CONVENCIONAL Y RENOVABLE A NIVEL MUNDIAL
Área (*)	ELECTRÓNICA DE POTENCIA
Revista (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
ISSN / ISBN (*)	ISSN 1390-0129
Editorial (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Año de Publicación (*)	2014
Área de Circulación (*)	ELÉCTRICA
Link	http://www.revistapolitecnica.epn.edu.ec/revista_archivos/Revista_enero_2014/tomo1/index.html#/120

Nombre Publicación 13(*)	Mapeo de Laberintosy Búsqueda de Rutas Cortas MedianteTres Mini Robots Cooperativos
Área (*)	ROBÓTICA
Revista (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
ISSN / ISBN (*)	ISSN 1390-0129
Editorial (*)	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Año de Publicación (*)	2014
Área de Circulación (*)	ELECTRÓNICA Y ROBÓTICA
Link	http://www.revistapolitecnica.epn.edu.ec/revista_archivos/edicion_34_2014/TOMO_2_FINAL.pdf

Méritos Académicos y Profesionales

Nombre del Reconocimiento 1	BECARIO CONVOCATORIA SENESCYT 2011
Fecha de Obtención	01/07/2011
Insitución que lo Otorga	SENESCYT
Ámbito	ACADÉMICO
Tipo de Reconocimiento	BECA DE ESTUDIOS DE POSTGRADO

Trayectoria Laboral

Institución 1	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Cargo	PROFESOR TITULAR AUXILIAR 1
Fecha de Inicio	15 DE SEPTIEMBRE DE 2014
Fecha de Finalización	ACTUALIDAD
Principales Actividades Desarrolladas	Dictado de Asignaturas: Tecnología Eléctrica, Instrumentación Electrónica y Redes Industriales; Dictado de prácticas de laboratorio de las asignaturas mencionadas; Jefatura del Laboratorio de Instrumentación; Dirección de tesis de estudiantes de pregrado de la carrera; Manejo de inventarios y realización de solicitud de compra de equipos para el laboratorio.
Área de Especialización	665

Institución 2	UNIVERSIDAD DE LAS AMÉRICAS
Cargo	DOCENTE TIEMPO COMPLETO
Fecha de Inicio	24 DE FEBRERO DE 2014
Fecha de Finalización	12 DE SEPTIEMBRE DE 2014
Principales Actividades Desarrolladas	Dictado de Asignaturas: Electrónica Analógica, Electrónica Digital, Microcontroladores; Dictado de prácticas de laboratorio de las asignaturas mencionadas; Tutor de Proyectos de Titulación de alumnos pertenecientes a la carrera; Realización de sílabos de las asignaturas encargadas; Apoyo en la elaboración de matrices de Resultados de Aprendizaje RDA's y Mecanismos de Evaluación MDE's;
Área de Especialización	665

Institución 3	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Cargo	PROFESOR OCASIONAL
Fecha de Inicio	21 DE ENERO DE 2013
Fecha de Finalización	21 DE FEBRERO DE 2014
Principales Actividades Desarrolladas	Dictado de Asignaturas: Electrónica de Potencia, Instrumentación Electrónica; Dictado de prácticas de laboratorio de las asignaturas mencionadas; Jefatura del Laboratorio de Electrónica de Potencia; Dirección de tesis de estudiantes de pregrado de la carrera; Manejo de inventarios y realización de solicitud de compra de equipos para el laboratorio.
Área de Especialización	665

Institución 4	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
Cargo	ASISTENTE DE CÁTEDRA
Fecha de Inicio	1 DE SEPTIEMBRE DE 2010
Fecha de Finalización	31 DE AGOSTO DE 2011
Principales Actividades Desarrolladas	Dictado de prácticas de laboratorio de las asignaturas mencionadas; Tribunal Calificador en defensas de Proyectos de Titulación de alumnos pertenecientes a la carrera de Ingeniería Electrónica y Control. Presidencia en las defensas de Proyectos de Titulación de alumnos pertenecientes a la carrera de Ingeniería Electrónica y Control.
Área de Especialización	665

Institución 5	ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL
----------------------	------------------------------

Cargo	INSTRUCTOR DE LABORATORIO DE FÍSICA
Fecha de Inicio	1 DE MARZO DE 2009
Fecha de Finalización	31 DE AGOSTO DE 2010
Principales Actividades Desarrolladas	<p>Coordinación de actividades referentes al laboratorio de física tales como: casas abiertas, cronograma de actividades semestrales, distribución de horarios y asociación de prácticas a las diferentes carreras de la EPN;</p> <p>Preparación y dictado de clases demostrativas y prácticas de laboratorio a estudiantes de primero y segundo semestre de las carreras de Ingeniería Electrónica, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería en Sistemas, Ingeniería Mecánica, Ingeniería Química, Ingeniería en Petróleos y Geología, Ingeniería Civil y Ambiental;</p> <p>Colaboración docente en la corrección de informes, deberes, prácticas, coloquios y reporte de resultados;</p> <p>Colaboración docente en la operación del laboratorio, prácticas, control, cuidado y mantenimiento de equipos e insumos;</p>
Área de Especialización	665