

ESCUELA SUPERIOR POLITÉCNICA DEL LITORAL

RESOLUCIÓN Nro. 25-06-157

El **Consejo Politécnico**, en sesión ordinaria efectuada el día 03 de junio de 2025, facultado legal, estatutaria y reglamentariamente adoptó la siguiente resolución:

Considerando,

- Que**, el artículo 355 de la Constitución de la República del Ecuador, reconoce la autonomía a las universidades y escuelas politécnicas, estableciendo lo siguiente: *“El Estado reconocerá a las universidades y escuelas politécnicas autonomía académica, administrativa, financiera y orgánica, acorde con los objetivos del régimen de desarrollo y los principios establecidos en la Constitución (...). Se reconoce a las universidades y escuelas politécnicas el derecho a la autonomía, ejercida y comprendida de manera solidaria y responsable. Dicha autonomía garantiza el ejercicio de la libertad académica y el derecho a la búsqueda de la verdad, sin restricciones; el gobierno y gestión de sí mismas, en consonancia con los principios de alternancia, transparencia y los derechos políticos; y la producción de ciencia, tecnología, cultura y arte. (...).”*
- Que**, el artículo 17 de la Ley Orgánica de Educación Superior vigente, asimismo reconoce la autonomía responsable, disponiendo lo siguiente: *“Reconocimiento de la autonomía responsable. - El Estado reconoce a las universidades y escuelas politécnicas autonomía académica, administrativa, financiera y orgánica, acorde con los principios establecidos en la Constitución de la República. (...).”*
- Que**, el artículo 6.1 literal a) de la normativa ibidem, establecen los deberes de los profesores y los investigadores, lo siguiente: *“Art. 6.1.- Deberes de las y los profesores e investigadores: Son deberes de las y los profesores e investigadores de conformidad con la Constitución y esta Ley los siguientes: a) Cumplir actividades de docencia, investigación y vinculación de acuerdo a las normas de calidad y normativas de los organismos que rigen el sistema y las de sus propias instituciones (...).”*
- Que**, el artículo 46 de la normativa ibidem, establece los órganos colegiados académicos y administrativos, señalando lo siguiente: *“Órganos de carácter colegiado.- Para el ejercicio del cogobierno las instituciones de educación superior definirán y establecerán órganos colegiados de carácter académico y administrativo, así como unidades de apoyo. Su organización, integración, deberes y atribuciones constarán en sus respectivos estatutos y reglamentos, en concordancia con su misión y las disposiciones establecidas en esta Ley. (...).”*
- Que**, el artículo 102 del Código Orgánico Administrativo – COA, regula la retroactividad del acto administrativo favorable, señalando lo siguiente: *“La administración pública puede expedir, con efecto retroactivo, un acto administrativo, solo cuando produzca efectos favorables a la persona y no se lesionen derechos o intereses legítimos de otra. (...).”*
- Que**, el artículo 5 del Reglamento de Carrera y Escalafón del Personal Académico del Sistema de Educación Superior, establece lo siguiente: *“El personal académico titular y no titular realizará actividades de docencia, investigación y vinculación con la sociedad. (...).”*
- Que**, el artículo 7 del reglamento ibidem, establece lo siguiente: *“Actividades de investigación. - Las actividades de investigación para el personal académico son:*
- a) Diseñar, dirigir y/o ejecutar proyectos de investigación básica, aplicada, tecnológica y en artes, o proyectos de vinculación articulados a la investigación, que supongan creación, innovación, difusión y transferencia de los resultados obtenidos;*
 - b) Realizar investigación para la comprensión, recuperación, fortalecimiento y potenciación de los saberes ancestrales;*
 - c) Diseñar, elaborar y/o poner en marcha metodologías, instrumentos, protocolos o procedimientos operativos o de investigación;*
 - d) Investigar en laboratorios, centros documentales y demás instalaciones habilitadas para esta función, así como en entornos sociales, naturales y/o virtuales;*
 - e) Participar en congresos, seminarios y conferencias para la presentación de avances y resultados de sus investigaciones;*
 - f) Diseñar y/o participar en redes y programas de investigación local, nacional e internacional;*
 - g) Participar en comités o consejos académicos y editoriales de revistas científicas y académicas indexadas y/o arbitradas, curadurías y/o comités de valoración de obras relevantes en el campo de las artes;*



- h) Difundir resultados y beneficios sociales de la investigación, a través de publicaciones, producciones artísticas, actuaciones, conciertos, creación u organización de instalaciones y de exposiciones, entre otros;*
- i) Dirigir y/o participar en colectivos académicos de debate para la presentación de avances y resultados de investigaciones;*
- y,*
- j) Las demás que definan las universidades y escuelas politécnicas en ejercicio de su autonomía responsable, en el ámbito de las líneas de investigación institucionales y en la ejecución de proyectos y programas de investigación debidamente aprobados.”;*

Que, el artículo 52 del Reglamento de Carrera y Escalafón del Personal de Educación Superior, determina la autoridad nominadora para el personal académico titular es el órgano colegiado superior de la universidad y escuela politécnica, disponiendo lo siguiente: *“Autoridad nominadora.- La autoridad nominadora del personal académico titular y del personal académico no titular honorario y emérito, es el órgano colegiado superior de la universidad y escuela politécnica; mientras que para el personal académico no titular ocasional e invitado y para el personal de apoyo académico, es el rector de la institución de educación superior.*

Que, el artículo 1 del Reglamento Interno de Carrera y Escalafón del Personal Académico y de Apoyo Académico, señala lo siguiente: *“(…) Los profesores titulares y no titulares con dedicación a tiempo parcial y medio tiempo solo podrán realizar actividades de docencia. Excepcionalmente y por solicitud motivada de la unidad académica, el Consejo Politécnico podrá autorizar 10 horas de investigación a los profesores titulares y no titulares con dedicación a tiempo parcial y medio tiempo, que hayan venido realizando investigación con resultados evidenciables y con la debida justificación de la unidad académica. (…);”*

Que, el artículo 2 del reglamento ibidem, señala lo siguiente: *“Actividades del personal académico.- El personal académico titular y no titular de la ESPOL, realizará actividades de docencia, investigación, vinculación con la sociedad y gestión educativa, que se encuentran detalladas en el RECEPASES. Se excluye el caso del personal académico no titular ocasional que, de forma excepcional, podrán realizar ciertas actividades de gestión educativa de acuerdo a lo establecido en el RECEPASES.”;*

Que, el artículo 4 del reglamento ibidem, señala lo siguiente: *“Actividades de investigación. - Son aquellas que se encuentran detalladas en el RECEPASES expedido por el CES, y otras que defina el Consejo Politécnico a propuesta de la Comisión de Investigación.”*

Que, el artículo 2 del Estatuto de la Escuela Superior Politécnica del Litoral (ESPOL), inciso primero, contempla que la ESPOL se rige por los principios de autonomía responsable, disponiendo lo siguiente: *“La Escuela Superior Politécnica del Litoral es una institución pública que se rige por los principios de autonomía responsable y calidad, cogobierno, igualdad de oportunidades, democracia, pertinencia, integralidad, autodeterminación para la producción del pensamiento y conocimiento en el marco del diálogo de saberes, pensamiento universal y producción científica y tecnológica global; además, como parte del Sistema de Inclusión y Equidad Social también se rige por los principios de universalidad, igualdad, equidad, progresividad, interculturalidad, solidaridad y no discriminación, consagrados en la Constitución de la República del Ecuador y en la Ley Orgánica de Educación Superior;*

Que, el artículo 18 del Estatuto vigente de la ESPOL, determina que el Consejo Politécnico es la máxima autoridad en la ESPOL: *“Órgano Colegiado Superior. - El Consejo Politécnico es el único órgano colegiado de cogobierno y es la máxima autoridad en la ESPOL.”;*

Que, el artículo 25, literales e) y y) del Estatuto vigente de la ESPOL señala que son obligaciones y atribuciones del Consejo Politécnico las siguientes: *“(…) e) Aprobar, reformar, derogar e interpretar la Misión, Visión, Valores, Estatuto, Estructura Estatutaria de Gestión Organizacional por Procesos, Plan Estratégico, Plan Operativo Anual, Plan anual de inversión, Políticas Institucionales, Reglamentos, Manuales de clasificación de puestos, el documento que determina los tipos de carga académica y politécnica, entre otros así como tomar las resoluciones que creen o extingan derechos y obligaciones a nivel institucional en concordancia con la Constitución de la República del Ecuador y la normativa vigente en lo que fuere aplicable;” y “y) Ejercer las demás atribuciones que le señalen la Ley, el Estatuto y los reglamentos, en ejercicio de la autonomía responsable”;*

Que, en sesión de Consejo Politécnico del 03 de junio de 2025, se toma conocimiento del memorando Nro. DEC-FIMCP-MEM-0111-2025 de fecha 01 de junio de 2025, dirigido a la rectora, Cecilia Paredes Verduga, PhD., suscrito y expuesto por Rómulo Salazar González, Ph.D., decano de la Facultad de Ingeniería en



Mecánica y Ciencias de la Producción, FIMCP, mediante el cual, solicita autorización de carga politécnica de investigación para seis profesores de su Unidad, con base en el memorando Nro. Nro. ESPOL-FIMCP-SUBDEC-2025-0007-M, suscrito por Ana Rivas F., Ph.D., Subdecana de la FIMCP, y, en cumplimiento de lo establecido en el Artículo 1 del Reglamento Interno de Carrera y Escalafón del Personal Académico y de Apoyo Académico; de acuerdo con el siguiente detalle:

“ (...)”

Carlos Xavier Saldarriaga Mero

El Dr. Saldarriaga ha ejercido el cargo de Profesor No Titular Ocasional a tiempo completo en la carrera de Ingeniería Mecatrónica desde el año 2021. A partir del 19 de mayo de 2025, su dedicación se ha modificado a **tiempo parcial**, debido a su admisión en un programa de postdoctorado en la Universitat Politècnica de Catalunya, en España. A continuación, se presentan sus publicaciones en revistas indexadas en Web of Science (WoS) y Scopus con filiación ESPOL:

Título	Revista, Congreso o Fondo	Autor	Año
Damping Ratio Prediction for Redundant Cartesian Impedance-controlled Robots Using Machine Learning Techniques	Mathematics Journal https://doi.org/10.3390/math11041021	José Patiño ¹ , Ángel Encalada-Dávila ¹ , José Sampietro ² , Christian Tutivén ¹ , Carlos Saldarriaga ^{1*} , Imin Kao ³	2023
Joint-Based Robotic Impedance Control Transformations: An Experimental Study	ICINCO 2023 DOI: 10.5220/0012190200003543	Carlos Saldarriaga ^{1a} , José J. Patiño ^{1b} , Carlos G. Helguero ^{1c} , Imin Kao ^{2d}	2023
Tuning the Dynamic Response of a Redundant Robotic System Using Its Dominant Natural Frequencies	ICINCO 2023 DOI: 10.5220/0012191000003543	Carlos Saldarriaga ^a , Marcelo Fajardo-Pruna ^b , Carlos G. Helguero ^c y Jonathan Leon-Torres ^d	2023
On Mapping Stiffness and Damping in Robotic Impedance Control: a Spatial Validation of Coupling	American Control Conference DOI: 10.23919/ACC55779.2023.10156640	José J. Patiño ¹ y Carlos Saldarriaga ¹	2023
Impedance Control on Redundant Manipulators With Zero-Potential-Energy Motions: Theory and Experimental Validation	ASME Journal on Mechanisms and Robotics https://doi.org/10.1115/1.4055966	Carlos Saldarriaga, Imin Kao	2023
Methodology to Optimize the Location of Osteosynthesis Material for 3D Printed Cranial Implants Based on Force Analysis	ASME IMECE https://doi.org/10.1115/IMECE2023-109336	Bryan S. Perero Segarra, Carlos G. Helguero, Fausto Maldonado, Jorge Luis Amaya R., Carlos Saldarriaga, Francis Loayza	2023
Additive manufacturing of external breast prosthesis: design, fabrication and mechani	Procedia CIRP https://doi.org/10.1016/j.procir.2024.08.018	Jose Cansing ^a , Fausto A. Maldonado G. ^a , Jorge L. Amaya-Rivas ^a , Francis Loayza ^a , Carlos Saldarriaga ^a , Hernan Lara-Padilla ^b , Carlos G. Helguero ^a	2024



Grip Points Generation on Motorcycle Wire Harnesses Main Branch Based on Computer Vision and Clustering	ICARA 2024 DOI: 10.1109/ICARA60736.2024.10553107	Sofia Espana, Juan Sanchez, Carlos Saldarriaga, Bryan Puruncajas, Sungwon Seo, Hyungpil Moon, Francisco Yumbla	2024
Modulating the Dynamic Response of a Redundant Robot: a 3D Linear Displacement Study	ICMRE 2024 DOI: 10.1109/ICMRE60776.2024.10532181	Luis Hernán Campos, Marcelo Fajardo-Pruna, Francisco Yumbla, Carlos Saldarriaga	2024
ARCHIE: Articulated Robot for Collaborative Highly Integrated Education	IEEE ETCM 2024 DOI: 10.1109/ETCM63562.2024.10746209	Juan Caeteros*, Erick Mendoza*, Martin Mendoza, Carlos Saldarriaga and Francisco Yumbla	2024
Anatomical Data Acquisition Protocol Using Low-Cost 3D Scanners for Project Zule: 3d-Printed Breast Prostheses for Women Undergoing Mastectomy	ASME IMECE 2024 https://doi.org/10.1115/IMECE2024-143133	Carlos G. Helguero, Jose Cansing, Fausto A. Maldonado, Carlos Saldarriaga, Jorge L. Amaya-Rivas	2024
SOLER: del aprendizaje social en insectos al aprendizaje social en enjambres de robots	FONDO CEDIA I+D+i	Director	2025

Nabih Andrés Pico Rosas

El Dr. Pico se desempeña como Profesor No Titular Ocasional de la carrera de Ingeniería Mecatrónica. Fue becario de la ESPOL y, tras haber cumplido con el periodo de compensación correspondiente, fue contratado a **tiempo parcial** en la FIMCP.

A continuación, se presentan las publicaciones en revistas indexadas en Web of Science (WoS) y Scopus con filiación ESPOL:

Título	Revista, Congreso o Fondo	Autor	Año
Dynamic warning zone and a short-distance goal for autonomous robot navigation using deep reinforcement learning	Complex & Intelligent Systems	Estrella Elvia Montero, Husna Mutahira, Nabih Pico and Mannan Saeed Muhammad	2024
Cyber-Physical Power Systems: A Comprehensive Review About technologies Drivers, Standards, and Future Perspectives	Computers and Electrical engineering	Manuel S. Alvarez-Alvarado, Christian Apolo-Tinoco, Maria J. Ramirez-Prado, Francisco E. Alban-Chacón, Nabih Pico, Jonathan Aviles-Cedeno, Angel A. Recalde, Felix Moncayo-Rea, Washington Velasquez, Johnny Rengifo	2024
Unloading sequence planning for autonomous robotic container-unloading system using A-star search algorithm	JESTECH	Eugene Auh ^a , Juhwak Kim ^a , Younghwan Joo ^a , Jeongyeol Park ^a , Geonuk Lee ^a , Ilho Oh ^a , Nabih Pico ^{a b} , Hyungpil Moon ^a	2024
Task-Motion Planning System for Socially Viable Service Robots Based on Object Manipulation	Biomimetics	Jeongmin Jeon ¹ , Hong-ryul Jung ¹ , Nabih Pico ^{1,2} , Tuan Luong ¹ and Hyungpil Moon ^{1,*}	2024

Integrated Radar-Based Obstacle Detection with Deep Reinforcement Learning for Robust Autonomous Navigation	Applied Sciences	Nabih Pico ^{1,2,*} , Estrella Montero ³ , Maykoll Vanegas ⁴ , Jose Miguel Erazo Ayon ⁵ , Eugene Auh ¹ , Jiyoun Shin ¹ , Myeongyun Doh ¹ , Sang-Hyeon Park ¹ and Hyungpil Moon ^{1,*}	2024
Memory-driven deep-reinforcement learning for autonomous robot navigation in partially observable environments	JESTECH	Estrella Montero ^a , Nabih Pico ^b ^d , Mitra Ghergherechi ^a , Ho Seung Song ^c	2025
Human and Environmental Feature-Driven Neural Network for Path-Constrained Robot Navigation Using Deep Reinforcement Learning	JESTECH	Nabih Pico ^{a,b} , Estrella Montero ^c , Alisher Amirbek ^a , Eugene Auh ^a , Jeongmin Jeon ^a , Manuel S. Alvarez-Alvarado ^b , Babar Jamil ^d , Redhwan Algabri ^e , Hyungpil Moon ^a	2025
Web-Based Real-Time Alarm and Teleoperation System for Autonomous Navigation Failures Using ROS 1 and ROS 2	Actuators	Nabih Pico ^{1,2,*} , Giovanny Mite ³ , Daniel Morán ³ , Manuel S. Alvarez-Alvarado ² , Eugene Auh ¹ and Hyungpil Moon ^{1,*}	2025

Conferencias internacionales con filiación a ESPOL:

Título	Revista	Autor	Año
Enhancing Autonomous Robot Navigation based on Deep Reinforcement Learning: Comparative Analysis of Reward Functions in Diverse Environments	ICCAS 2023	Nabih Pico; Junsang Lee; Estrella Montero; Eugene Auh; Meseret Tadese; Jeongmin Jeon; Manuel S. Alvarez-Alvarado; Hyungpil Moon	2023
Simultaneous Multi-Channel Positive and Negative Pneumatic Boosting System for Operating Pneumatic Soft Actuators	UR2023	Myeongyun Doh; Chanyong Park; Sanghyeon Park; Nabih Pico; Hyouk Ryeol Choi; Ja Choon Koo	2023
Enhancing Autonomous Robot Navigation based on Deep Reinforcement Learning: Comparative Analysis of Reward Functions in Diverse Environments	ICCAS 2023	Nabih Pico; Junsang Lee; Estrella Montero; Eugene Auh; Meseret Tadese; Jeongmin Jeon	2023
Real-Time Multi-Object Tracking and Identification Using Sparse Point-Cloud Data from Low-Cost mmWave Radar	RITA 2024	Nabih Pico, Maykoll Vanegas, Hyungpil Moon	2024
Accurate Stair Measurement Method for Autonomous Robot Navigation using RGB-D Camera	ICCAS 2024	Nabih Pico; Dana Soriano; Eugene Auh; Washington Velasquez; Jiyoun Shin; Hyungpil Moon	2024
Real-Time Multi-Object Tracking and Identification Using Sparse Point-Cloud Data from Low-Cost mmWave Radar	RITA 2024	Nabih Pico, Maykoll Vanegas, Hyungpil Moon	2024

César Rodrigo Perugachi Benalcázar

El profesor Rodrigo Perugachi, quien actualmente ocupa el cargo de Gerente de Infraestructura Física en la ESPOL, se desempeña como Profesor No Titular Ocasional a **tiempo parcial**, debido a que ejerce una

función administrativa de libre nombramiento y remoción dentro de la institución. Durante los años 2022 y 2023, ha publicado los siguientes artículos, los cuales se detallan en la tabla a continuación:

Título	Revista, Congreso o Fondo	Autor	Año
Processability and Physical Properties of Compatibilized Recycled HDPE/Rice Husk Biocomposites	Journal of Manufacturing and Materials Processing	Rigail-Cedeño, Andrés; Lazo, Miriam; Gaona, Julio; Delgado, Joshua; Tapia-Bastidas, Clotario V.; Rivas, Ana L.; Adrián, Estephany; Perugachi, Rodrigo	2022
Effect of compatibilization agents and rice husk on the energy demand on the extrusion of recycled high-density polyethylene composites	Energy Reports	Rigail-Cedeño, Andrés; Cabrera-Alava, Demis; Vera-Sorroche, Javier; Lazo, Miriam; Adrian, Estephany; Perugachi, Rodrigo	2022
Two-dimensional infrared for monitoring the structural variations of UV-aged recycled polypropylene straps used in the Ecuadorian banana industry	Case Studies in Chemical and Environmental Engineering	Mite-Guzmán, Nury, Lazo, Miriam; Triguero, Jairo; Damián, Andrés; Adrián, Estephany; Perugachi, Rodrigo; Vera- Villalobos, Joan; Rigail-Cedeño Andrés	2023

Jorge Luis Amaya Rivas

El Profesor Jorge Luis Amaya Rivas, actual Gerente Administrativo, se desempeña como Profesor Titular Agregado 3 a **tiempo parcial**, en virtud de ejercer un cargo administrativo de libre nombramiento y remoción dentro de la ESPOL. Durante los años 2024 y 2025 ha publicado los siguientes artículos, los cuales se detallan en la tabla a continuación:

Título	Revista, congreso o fondo	Autor	Año
Hydrogen Integration for Achieving Net-Zero Emissions with Plug-in Fuel Cell Hybrid Electric Vehicles	E3S Web of Conferences	Cortez, L.D., Tapia-Bastidas, C.V. Alava, E., Hidalgo Crespo, J., Amaya Rivas, J.L.	2024
Improving urban waste management: A comprehensive study on household waste generation and spatial patterns in the Grand Guayaquil Metropolitan Area	Waste Management and Research	Hidalgo-Crespo, J.A., Velastegui-Montoya, A., Soto, M., ... Riel, A., Rivas-García, P.	2024
Validating Circular End-of-Life Strategies for Domestic Post-Consumer Materials in the Latin American Region: A Life Cycle Assessment Approach	Environments - MDPI	Hidalgo-Crespo, J., Rivas-Gacía, P., García-Balandrán, E.E., ... Amaya Rivas, J.L., Soto, M.	2024
Design methodology of functionally graded cellular materials: Manipulating design parameters of triply periodic minimal surfaces through three-dimensional density distributions	CAD Computer Aided Design	Ramírez, E.A., Béraud, N., Pourroy, F., ... Amaya, J.L., Museau, M.	2024
Exploring the adoption of pay-per-month business models: A theoretical framework and behavioral analysis in the context of white goods in Guayas province, Ecuador	Cleaner Engineering and Technology	Hidalgo-Crespo, J., Amaya-Rivas, J.L., Cabrera-Abad, J.D., Riel, A.	2025



Christian Eduardo Silva Salazar

El Profesor Christian Silva Salazar, se desempeña como Profesor No Titular Ocasional a **tiempo parcial** en la carrera de Ingeniería Mecánica. Actualmente, se encuentra realizando actividades de investigación en la Universidad de Purdue, en los Estados Unidos. Durante los años 2024 y 2025 ha publicado los siguientes artículos, los cuales se detallan en la tabla a continuación:

Título	Revista, congreso o fondo	Autor	Año
Using real-time hybrid simulation for active mass damper experimentation and validation.	Mechanism and Machine Theory	Jie Liu ^a , Christian E. Silva ^b , Shirley J. Dyke ^c , Yang Wu ^a , Hongbo Liu ^a	2024
A framework for computer vision for virtual-realistic multi-axial real-time hybrid simulation	Frontiers in Built Environment	W. Saeger ¹ , P. Miranda ² , G. Toledo ³ , C. E. Silva ² , A. Ozdagli ⁴ , F. Moreu ¹	2024
An Enhanced Modeling Framework for Bearing Fault Simulation and Machine Learning-Based Identification With Bayesian-Optimized Hyperparameter Tuning.	Journal of Computing and Information Science in Engineering	Ricardo Ortiz, Piedad Miranda-Chiquito, Angel Encalada-Davila, Luis E. Marquez, Christian Tutiven, Eleni Chatzi, Christian E. Silva	2024
Deep Reinforcement Learning-Based Control for Real-Time Hybrid Simulation of Civil Structures	International Journal of Robust and Nonlinear Control	Andrés Felipe Niño, Alejandro Palacio-Betancur, Piedad Miranda-Chiquito, Juan David Amaya, Christian E. Silva, Mariantonieta Gutiérrez Soto, Luis Felipe Giraldo	2025
Kirigami oscillators: nonlinear free and forced responses	Nonlinear Dynamics	Francesco Danzi, Hongcheng Tao, Christian E. Silva & James M. Gibert	2025

Jorge Fernando Abad Morán

El Profesor Jorge Fernando Abad Morán, actual Gerente de Planificación Estratégica, se desempeña como Profesor Titular Principal 1 a **tiempo parcial**, en virtud de ocupar un cargo administrativo de libre nombramiento y remoción dentro de la ESPOL. Durante los años 2022, 2024 y 2025 ha realizado publicaciones con filiación ESPOL. A continuación, se presenta la siguiente tabla:

Título	Revista, congreso o fondo	Autor	Año
Design of a photovoltaic solar system for charging mobilization electric vehicles university	20th LACCEI International Multi-Conference for Engineering, Education, and Technology: "Education, Research and Leadership in Post-pandemic Engineering: Resilient, Inclusive and Sustainable Actions", Hybrid Event, Boca Raton, Florida-USA	Álvaro Villacís, Lizbeth Guillca, Juan Peralta-Jaramillo, Emérita Delgado-Plaza, Jorge Abad-Moran, Jorge Hurel, Ian Sosa, Marco Flores	2022

Lean Six Sigma Impact Analysis on Sustainability Using Partial Least Squares Structural Equation Modeling (PLS-SEM): A Literature Review	Sustainability	Kleber F. Barcia, Lizzi Garcia-Castro and Jorge Abad-Moran	2022
Industry 4.0 and Lean Six Sigma Integration: A Systematic Review of Barriers and Enablers	Applied Sciences	Jaime Macias-Aguayo, Lizzi Garcia-Castro, Kleber F. Barcia, Duncan McFarlane and Jorge Abad-Moran	2022
Optimization of the Design of a Pilot Biogas Production Unit for Rural Areas	Green Energy and Technology	Garcés Anggie, Ramírez Charles, Juan Peralta-Jaramillo, Emérita Delgado-Plaza, Jorge Abad-Moran, Jorge Hurel, Guido Abril, Ian Sosa	2024
The Role of Service Quality and Price Fairness in Explaining Customer Satisfaction and Loyalty in a Shrimp Industry B2B Relationship	The TQM Journal	Jorge Cárdenas-Muga, Denise Rodríguez-Zurita, Kleber F. Barcia, Jorge Abad-Moran	2025

(...)"

Por lo expuesto, el Consejo Politécnico, en uso de sus obligaciones y atribuciones determinadas en el artículo 25, literales e) y y) del Estatuto de la Escuela Superior Politécnica del Litoral - ESPOL, facultado legal, estatutaria y reglamentariamente,

RESUELVE:

PRIMERO: AUTORIZAR la asignación de **10 horas de investigación** a favor de los profesores de la Facultad de Ingeniería en Mecánica y Ciencias de la Producción, FIMCP, detallados a continuación, en virtud de lo solicitado por el decano de la Unidad, mediante memorando Nro. DEC-FIMCP-MEM-0111-2025 de fecha 01 de junio de 2025, dirigido a la rectora, Cecilia Paredes Verduga, PhD.; y, en cumplimiento de lo establecido en el Artículo 1 del Reglamento Interno de Carrera y Escalafón del Personal Académico y de Apoyo Académico:

Nombre	Periodo académico
César Rodrigo Perugachi Benalcázar, Mgtr. Jorge Luis Amaya Rivas, Ph.D. Christian Eduardo Silva Salazar, Ph.D. Jorge Fernando Abad Morán, Ph.D.	PAE, PAO I y PAO II 2025
Carlos Xavier Saldarriaga Mero, Mgtr. Nabih Andrés Pico Rosas, Ph.D.	PAO I y PAO II 2025

SEGUNDO: NOTIFIQUESE a César Perugachi Benalcázar, Mgtr., Jorge Amaya Rivas, Ph.D., Christian Silva Salazar, Ph.D., Jorge Abad Morán, Ph.D., Carlos Saldarriaga Mero, Mgtr., y Nabih Pico Rosas, Ph.D., profesores de la Facultad de Ingeniería en Mecánica y Ciencias de la Producción, FIMCP, con el contenido de la presente resolución.



CÚMPLASE Y NOTIFÍQUESE, dado y firmado en la ciudad de Guayaquil.

Particular que notifico para los fines de ley,

Atentamente,

Stephanie Quichimbo Córdova, Mgtr.
SECRETARIA ADMINISTRATIVA

SQC/JLC

