NABIH ANDRÉS PICO ROSAS

Datos generales

Apellidos:	PICO ROSAS	**Nombres:**	NABIH ANDRÉS
Fecha Nacimiento:	15/08/1989	**Teléfono:**	10 21796324

Situación profesional actual

Institución:	ESPOL	**Unidad Académica:**	FACULTAD DE INGENIERÍA MECÁNICA Y CIENCIAS DE LA PRODUCCIÓN
Cargo:	PROFESOR NO TITULAR OCASIONAL (TP)	**Dedicación:**	Tiempo Parcial
Actividad Principal:		**Correo institucional:**	npico@espol.edu.ec

Formación académica

- SUNGKYUNKWAN UNIVERSITY, COREA DEL SUR, 25/08/2022, PH.D. IN ENGINEERING (MECHANICAL ENGINEERING)
- ESCUELA SUPERIOR POLITÉCNICA DEL LITORAL, ECUADOR, 15/03/2014, INGENIERO EN ELECTRÓNICA Y TELECOMUNICACIONES

Experiencia laboral en el departamento

- FACULTAD DE INGENIERIA EN ELECTRICIDAD Y COMPUTACION, PROFESOR NO TITULAR OCASIONAL (TP), 2024 - 2026
- FACULTAD DE INGENIERIA EN ELECTRICIDAD Y COMPUTACION, TECNICO DOCENTE, 2018
- FACULTAD DE INGENIERIA EN ELECTRICIDAD Y COMPUTACION, PROFESOR NO TITULAR OCASIONAL 2 (TC), 2016 - 2017
- FACULTAD DE INGENIERIA EN ELECTRICIDAD Y COMPUTACION, ASISTENTE EJECUTIVA 1, 2015
- SERVICIOS PROFESIONALES - ACTIVIDADES DE CAPACITACIÓN, 2017
- TÉCNICOS ESPECIALIZADOS - EJECUCIÓN DE PROYECTOS, 2017

Experiencia laboral en otros departamentos y organizaciones

- SUNGKYUNKWAN UNIVERSITY, RESEARCH PROFESSOR, 01/03/2025 - 28/02/2026
- SUNGKYUNKWAN UNIVERSITY, POSTDOCTORAL RESEARCH, 01/01/2023 - 28/02/2025

Principales intereses de investigación

Principales publicaciones de los últimos 5 años

- UNLOADING SEQUENCE PLANNING FOR AUTONOMOUS ROBOTIC CONTAINER-UNLOADING SYSTEM USING A-STAR SEARCH ALGORITHM; ENGINEERING SCIENCE AND TECHNOLOGY, AN INTERNATIONAL JOURNAL; 2024; https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2215098623002884
- DYNAMIC WARNING ZONE AND A SHORT-DISTANCE GOAL FOR AUTONOMOUS ROBOT NAVIGATION USING DEEP REINFORCEMENT LEARNING; COMPLEX & INTELLIGENT SYSTEMS; 2023; https://link.springer.com/article/10.1007/s40747-023-01216-y
- ENHANCING AUTONOMOUS ROBOT NAVIGATION BASED ON DEEP REINFORCEMENT LEARNING: COMPARATIVE ANALYSIS OF REWARD FUNCTIONS IN DIVERSE ENVIRONMENTS; IEEE XPLORE; 2023; https://ieeexplore.ieee.org/document/10316876/authors#authors
- HUMAN AND ENVIRONMENTAL FEATURE-DRIVEN NEURAL NETWORK FOR PATH-CONSTRAINED ROBOT NAVIGATION USING DEEP REINFORCEMENT LEARNING; ENGINEERING SCIENCE AND TECHNOLOGY, AN INTERNATIONAL JOURNAL; 2025; https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2215098625000485
- WEB-BASED REAL-TIME ALARM AND TELEOPERATION SYSTEM FOR AUTONOMOUS NAVIGATION FAILURES USING ROS 1 AND ROS 2; ACTUATORS; 2025; https://www.mdpi.com/2076-0825/14/4/164
- MEMORY-DRIVEN DEEP-REINFORCEMENT LEARNING FOR AUTONOMOUS ROBOT NAVIGATION IN PARTIALLY OBSERVABLE ENVIRONMENTS; ENGINEERING SCIENCE AND TECHNOLOGY, AN INTERNATIONAL JOURNAL; 2025; https://doi.org/10.1016/j.jestch.2024.101942
- INTEGRATING RADAR-BASED OBSTACLE DETECTION WITH DEEP REINFORCEMENT LEARNING FOR ROBUST AUTONOMOUS NAVIGATION; APPLIED SCIENCES/MDPI; 2025; https://www.mdpi.com/2076-3417/15/1/295

- PRACTICAL IMPLEMENTATION OF OBSTACLE AVOIDANCE STRATEGIES IN THE TRULY MULTI-VEHICLE AUTONOMOUS ROBOT RACING COMPETITION; 1700-TAL: NORDIC JOURNAL FOR EIGHTEENTH-CENTURY STUDIES; 2025; https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2215098625002198

- CYBER-PHYSICAL POWER SYSTEMS: A COMPREHENSIVE REVIEW ABOUT TECHNOLOGIES DRIVERS, STANDARDS, AND FUTURE PERSPECTIVES; COMPUTERS AND ELECTRICAL ENGINEERING; 2024; https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0045790624000776?ssrnid=4687769&dgcid=SSRN_redirect_SD

- TASK-MOTION PLANNING SYSTEM FOR SOCIALLY VIABLE SERVICE ROBOTS BASED ON OBJECT MANIPULATION; BIOMMIMETICS/MDPI; 2024; https://www.mdpi.com/2313-7673/9/7/436

Membresía en sociedades científicas y profesionales

IEEE SENIOR MEMBER

Premios y honores

Cursos en el año académico actual

- VEHÍCULOS NO TRIPULADOS, número de paralelos: 2

Otras responsabilidades en el año académico actual

INVESTIGACIÓN (10 HORAS)

Desarrollo profesional