



¿Cómo organizarse en un mundo incierto?

Julian Marcelo
Universidad Politécnica de Valencia

Resumen: La Teoría de los Sistemas Abiertos dinámicos proporciona la base de la organización, gestión y gobernanza de todo Proyecto S, a partir de los riesgos críticos de 'no éxito' en el cumplimiento de los objetivos propuestos para S. El estándar ISO 21500:2012 facilita la Gestión de dichos Riesgos. Sus estándares complementarios ISO 31000 e ISO/IEC 31010 proponen, para la estimación de los Riesgos, una amplia panoplia de técnicas, que pueden seleccionarse con ayuda de las magnitudes relativas de la complejidad X de S y la incertidumbre Y procedente del Entorno E de S. La determinación temprana de la matriz {X,Y} no sólo facilita la elección de dichas técnicas. También facilita las mejores vías de organización, comunicación, información, decisión y dirección de S. E incluso la posibilidad de gobernar S por los propios riesgos creados por las perturbaciones procedentes de las incertidumbres del Entorno-mundo de S, durante el desarrollo de éste.

How to get organized in an uncertain world?

Julian Marcelo
Universidad Politécnica de Valencia

Abstract: The [Dynamic Open] Systems Theory provides the basis for the organization, management and governance of any Project S, given the critical 'no success' risks in achieving the objectives set for S. The ISO 21500:2012 standard facilitates the management of such risks. Its complementary standards ISO 31000 and ISO/IEC 31010 offer a breadth of risk estimation techniques, which can be selected using the relative magnitudes of the complexity X in S and the Y uncertainty coming from the Environment E of S. Early determining the matrix {X, Y} not only facilitates the choice of these techniques; it also offers the best way of organization, communication, information, decision, and management inside S. And even the possibility of governing S affected by its own risks, created by disturbances coming from the uncertain environment-world of S, during its own development.