



Curriculum Vitae

Enrique D. FERREIRA VÁZQUEZ

Actualizado: 26/06/2017



Publicado: 20/07/2017

Sistema Nacional de Investigadores

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información

Categorización actual: Nivel II

Ingreso al SNI: Activo(01/03/2009)

Datos generales

Información de contacto

E-mail: enrique.ferreira@ucu.edu.uy

Teléfono: (598)24872717x6425

Dirección: Av. 8 de Octubre 2801, Montevideo 11600, Uruguay

URL: http://ucu.edu.uy/es/enrique-ferreira#.WGGj_ht97IU

Institución principal

Departamento de Ingeniería Eléctrica / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Universidad Católica del Uruguay
Dámaso Antonio Larrañaga / Uruguay

Dirección institucional

Dirección: UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Av. 8 de Octubre 2801 / 11600 / Montevideo / Montevideo / Uruguay

Teléfono: (+598) 24872717

Fax: 24872842

E-mail/Web: enferrei@ucu.edu.uy / http://ucu.edu.uy/es/enrique-ferreira#.WGGj_ht97IU

Formación

Formación concluida

Formación académica/Titulación

Posgrado

1996 - 1998

Doctorado

Ph.D. in Electrical and Computer Engineering

Carnegie Mellon University , Estados Unidos

Título: Performance Characterization and Controller Scheduling for Dynamic Systems Using Neural Networks

Tutor/es: Bruce H. Krogh

Obtención del título: 1998

Becario de: Presidencia de la República - Oficina de Planeamiento y Presupuesto , Uruguay

Palabras clave: Neural Networks; Hybrid Control Systems

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

1994 - 1995

Maestría

MSc. in Electrical and Computer Engineering

Carnegie Mellon University , Estados Unidos

Título: Recurrent Neural Network Models of Multivariable Dynamic Systems: Numerical Methods and Experimental Evaluation

Tutor/es: Bruce H. Krogh

Obtención del título: 1995

Becario de: DINACYT/DICYT/CONICYT , Uruguay

Palabras clave: Neural Networks; System Identification

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería

Grado

1988 - 1993

Grado

Ingeniería Eléctrica

Facultad de Ingeniería - UDeLaR, Universidad de la República , Uruguay

Título: Control de un pendulo invertido con redes neuronales

Tutor/es: Prof. Rafael Canetti

Obtención del título: 1993

Becario de: Sigma Xi - The Scientific Research Society , Estados Unidos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Redes Neuronales

1985 - 1988

Grado

Bachiller en Ciencias Básicas de Ingeniería

Facultad de Ingeniería - UDeLaR, Universidad de la República , Uruguay

Obtención del título: 1988

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Otras Ingenierías y Tecnologías / Otras Ingenierías y Tecnologías / Ciencias BÁSICAS de Ingeniería

Formación complementaria

Postdoctorado

09 / 1998 - 12 / 2000

Port-Based Adaptable System Architecture

Carnegie Mellon University , Estados Unidos

Becario de: Carnegie Mellon University , Estados Unidos

Palabras clave: Sistemas Adaptables

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Multi-Agent Systems

Cursos corta duración

1999 - 1999

Simulacion a Eventos Discretos, ARTIST

Robert Bosch Corp. , Alemania

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Multiagent Systems

1999 - 1999

Hybrid Systems

Carnegie Mellon University , Estados Unidos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

1994 - 1994

Tratamiento de Imagenes

Facultad de Ingeniería - UDeLaR, Universidad de la República , Uruguay

1994 - 1994

Diseño de Sistemas basados en DSP

Facultad de Ingeniería - UDeLaR, Universidad de la República , Uruguay

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Hardware y Arquitectura de Computadoras / DSP

1993 - 1993

ALN Neural Networks

Facultad de Ingeniería - CAP - UDeLaR, Universidad de la República , Uruguay

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación / Redes Neuronales

1993 - 1993

Seminario Avanzado: Redes Neuronales

Univ Austral de Chile , Chile

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación / Redes Neuronales

01 / 1993 - 02 / 1993

Mecanica Cuantica (Mag. en Fisica)

Univ Austral de Chile , Chile

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química

Otras instancias

1992

Congresos

Nombre del evento: Congreso Argentino de Control Automatico

Institución organizadora: Asociacion Argentina de Control Automatico , Argentina

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control

2003

Simposios

Nombre del evento: Hybrid Systems Workshop

Institución organizadora: American Control Conference , Estados Unidos

Palabras clave: Sistemas Híbridos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

2015

Otros

Nombre del evento: Estadia de actualización en robotica

Institución organizadora: Universidad Iberoamericana , México

Palabras clave: Robotica movil

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

1991

Otros

Nombre del evento: Optimizacion Matematica

Institución organizadora: IMERL - Fac. de Ingenieria - UDELAR , Uruguay

Palabras clave: Optimización

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Matemáticas / Matemática Aplicada / Optimizacion

1990

Otros

Nombre del evento: Mecanica Estadistica - Lic. en Fisica

Institución organizadora: Facultad de Ciencias - UDELAR , Uruguay

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Nuclear / Mecanica Estadistica

1990

Otros

Nombre del evento: Mecanica Cuantica - Lic. en Fisica

Institución organizadora: Facultad de Ciencias , Uruguay

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Nuclear / Mecanica Cuantica

1989

Otros

Nombre del evento: Teoria Electromagnetica - Lic. en Fisica

Institución organizadora: Facultad Ciencias - UDELAR , Uruguay

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física de Partículas y Campos / Teoria Electromagnetica

1988

Otros

Nombre del evento: Fisica Moderna - Lic. en Fisica

Institución organizadora: Facultad de Ciencias - UDELAR , Uruguay

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Nuclear / Fisica Moderna

1987

Otros

Nombre del evento: Fisica Optica y Laser

Institución organizadora: Facultad de Ingenieria - UDELAR , Uruguay

Construcción institucional

Participación en la comisión de postgrado de la Universidad Católica del Uruguay (2010-2012). Implementación y co-dirección del programa de cooperación entre la UCU y el Hospital Británico en ingeniería biomédica (2009-actual). Implementación, actualización y coordinación del programa de Maestría en Ciencias

de la Ingeniería Eléctrica en la UCU (2008-revisión 2012-actual). Desarrollo de programa de cooperación con Universidad de San Pablo en ingeniería biomédica en 2016.

Idiomas

Alemán
Lee (Regular)
Español
Entiende (Muy Bien) / Habla (Muy Bien) / Lee (Muy Bien) / Escribe (Muy Bien)
Francés
Lee (Bien)
Inglés
Entiende (Muy Bien) / Habla (Muy Bien) / Lee (Muy Bien) / Escribe (Muy Bien)
Portugués
Entiende (Bien) / Lee (Bien)

Áreas de actuación

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Multi-Robot
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatización Industrial

Actuación Profesional

Cargos desempeñados actualmente

Desde: 09/2004
Profesor Agregado , (40 horas semanales / Dedicación total) , UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

NeuralWare Inc. , Estados Unidos

Vínculos con la institución

06/1995 - 08/1995, *Vínculo:* Research assistant, (40 horas semanales)

Actividades

06/1995 - 08/1995

Líneas de Investigación , Headquarters

Modelado, Simulación y Control de Torres de Destilación , Coordinador o Responsable

Carnegie Mellon University , Carnegie Mellon University , Estados Unidos

Vínculos con la institución

07/1998 - 12/2000, *Vínculo:* Postdoctoral Research, (40 horas semanales / Dedicación total)

01/1997 - 06/1998, *Vínculo:* Teaching Assistant, (4 horas semanales)

Actividades

09/1998 - 12/2000

Líneas de Investigación , Institute for Complex Engineered Systems

Multi agent systems , Integrante del Equipo

09/1998 - 12/2000

Líneas de Investigación , Institute for Complex Engineered Systems

Sistemas Inteligentes de Tráfico Vehicular , Integrante del Equipo

07/1998 - 08/1998

Líneas de Investigación , Software Engineering Institute

Control of Safety Critical Systems , Integrante del Equipo

09/1994 - 06/1998

Líneas de Investigación , Department of Electrical and Computer Engineering
Analysis and Control of Hybrid Systems , Integrante del Equipo

01/1999 - 12/2000

Docencia , Grado
Product Design and Development

09/1997 - 05/1998

Docencia , Grado
Signals and Systems

01/1997 - 05/1997

Docencia , Grado
Real Time Control Laboratory

09/1995 - 12/1995

Docencia , Grado
Linear Systems

01/2000 - 12/2000

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Institute for Complex Engineered Systems
Inter-Vehicle Real-Time Project , Integrante del Equipo

09/1998 - 12/2000

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Institute for Complex Engineered Systems
Port Based Adaptable Agent Architecture , Integrante del Equipo

07/1998 - 08/1998

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Software Engineering Institute
SIMPLEX Architecture , Integrante del Equipo

09/1994 - 08/1995

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Department of Electrical and Computer Engineering
Plasma Enhanced Chemical Vapor Deposition Process , Integrante del Equipo

Universidad de la República , Facultad de Ingeniería - UDeLaR , Uruguay

Vínculos con la institución

08/1988 - 08/1990, *Vínculo:* Ayudante Instituto de Física, Docente Grado 1 Interino, (20 horas semanales)

08/1990 - 08/1994, *Vínculo:* Asistente Instituto de Física, Docente Grado 2 Interino, (30 horas semanales)

01/1993 - 12/1998, *Vínculo:* Asistente Instituto de Ingeniería Eléctrica, Docente Grado 2 Interino, (20 horas semanales)

01/1999 - 08/2004, *Vínculo:* Profesor Adjunto Inst. Ing. Eléctrica, Docente Grado 3 Titular, (40 horas semanales / Dedicación total)

09/2004 - 04/2008, *Vínculo:* Profesor Adjunto Inst. Ing. Eléctrica, Docente Grado 3 Titular, (4 horas semanales)

Actividades

01/2001 - 08/2004

Líneas de Investigación , Instituto de Ingeniería Eléctrica
Sistemas Híbridos , Coordinador o Responsable

05/1991 - 08/2004

Líneas de Investigación , Instituto de Ingeniería Eléctrica
Redes Neuronales en Control , Integrante del Equipo

08/1988 - 08/1994

Líneas de Investigación , Instituto de Física
Métodos Computacionales en Teoría Cuántica de Moléculas , Integrante del Equipo

03/1993 - 08/1994

Docencia , Grado

Introduccion a la Teoria de Control , Ingeniería Eléctrica

03/1990 - 08/1994

Docencia , Grado

Termodinámica , Bachiller en Ciencias Básicas de Ingeniería

03/1989 - 12/1989

Docencia , Grado

Fisica III , Bachiller en Ciencias Básicas de Ingeniería

08/1988 - 12/1988

Docencia , Grado

Fisica B (Peritos) , Tecnólogo Mecánico (UDELAR-ANEP)

03/2003 - 12/2007

Docencia , Doctorado

Introduccion al Reconocimiento de Patrones , Doctorado en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)

03/2001 - 08/2004

Docencia , Doctorado

Introduccion a Sistemas Hibridos , Doctorado en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)

03/2001 - 08/2004

Docencia , Doctorado

Sistemas Neurofuzzy , Doctorado en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)

03/2003 - 08/2004

Gestión Académica

Miembro Comision de Políticas de Enseñanza

03/2002 - 08/2004

Gestión Académica

Miembro Comision de Posgrado del Claustro de Facultad

11/1993 - 08/1994

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Instituto de Fisica

Estudio Mecánico Cuántico de la Estructura Electrónica y Propiedades derivadas de las Especies moleculares: X_nCO , X_nC , X_nCH_2 , ($X = Fe, Ni, Cu, n=1,2,3...$, Integrante del Equipo

05/1991 - 07/1992

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Instituto de Ingenieria Electrica

Redes Neuronales: Una Aplicación al Control , Coordinador o Responsable

Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga , UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

[Vínculos con la institución](#)

09/2004 - Actual, *Vínculo:* Profesor Agregado, (40 horas semanales / Dedicación total)

Actividades

09/2007 - Actual

Dirección y Administración , Departamento de Ingenieria Electrica

Dirección de la Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica

09/2013 - Actual

Líneas de Investigación , Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Departamento de Ingenieria Electrica

Coordinación de Robots Móviles , Integrante del Equipo

03/2009 - Actual

Líneas de Investigación , Departamento de Ingenieria Electrica

Modelado del control postural y marcha en seres humanos. , Integrante del Equipo

09/2005 - Actual

Líneas de Investigación , Departamento de Ingeniería Electrica
Sistemas Inteligentes de Trafico Vehicular , Coordinador o Responsable

09/2004 - Actual

Docencia , Grado
Sistemas Lineales y Control , Responsable , Ingeniería en Electronica

09/2004 - Actual

Docencia , Grado
Sistemas no Lineales y Control , Responsable , Ingeniería en Electronica

09/2004 - Actual

Docencia , Grado
Robótica , Responsable , Ingeniería en Electronica

09/2004 - Actual

Docencia , Grado
Teoria de Circuitos , Responsable , Ingeniería en Electronica

09/2010 - 12/2016

Docencia , Grado
Seminario de Robótica , Responsable , Ingeniería Eléctrica

03/2009 - 12/2011

Docencia , Grado
Analisis de Señales I , Responsable , Licenciatura en Ingenieria Audiovisual

08/2013 - Actual

Docencia , Maestría
Temas Avanzados de Control , Responsable , Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica

03/2012 - Actual

Docencia , Maestría
Introducción a la Ingeniería Biomédica , Responsable , Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica

09/2010 - 12/2010

Docencia , Maestría
Control Inteligente , Responsable , Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica

03/2010 - 12/2010

Docencia , Maestría
Sistemas Dinámicos No Lineales , Organizador/Coordinador , Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica

03/2010 - 12/2010

Docencia , Maestría
Reconocimiento de Patrones , Invitado , Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica

03/2009 - 12/2009

Docencia , Maestría
Metodos Numericos y Optimizacion , Responsable , Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica

03/2009 - 12/2009

Docencia , Maestría
Identificacion de Sistemas , Responsable , Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica

06/2008 - 06/2009

Extensión , Biblioteca
Digitalizacion de Memorias de Grado y Tesis de Postgrado

09/2007 - Actual

Gestión Académica , Departamento de Ingenieria Electrica
Coordinador de postgrado Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica

Sistema Nacional de Investigadores

Sistema Nacional de Investigadores

11/2009 - 12/2011

Gestión Académica , Vicerrectoría Académica

Integrante Comisión de Postgrados

03/2013 - 03/2015

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Departamento de Ingeniería Eléctrica

El impacto en el abordaje clínico terapéutico de las alteraciones del equilibrio en pacientes geriátricos a través de un modelo teórico de control de la marcha. , Integrante del Equipo

11/2008 - 11/2009

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Departamento de Ingeniería Eléctrica

Definición de Alternativas para un Modelo Completo de Trazabilidad para el Sector Pesquero del Uruguay , Integrante del Equipo

05/2007 - 03/2009

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Departamento de Ingeniería Eléctrica

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano , Coordinador o Responsable

02/2006 - 07/2007

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Departamento de Ingeniería Eléctrica

Diseño de un sistema de trazabilidad para el sector de la pesca marítima de exportación , Integrante del Equipo

03/2006 - 06/2007

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Departamento de Ingeniería Eléctrica

Mejora de la calidad de un proceso de producción de quesos , Integrante del Equipo

Laboratorio Tecnológico del Uruguay , Laboratorio Tecnológico del Uruguay , Uruguay

Vínculos con la institución

06/2004 - 06/2005, *Vínculo:* Consultor, (2 horas semanales)

Actividades

06/2004 - 06/2005

Proyectos de Investigación y Desarrollo , Ingenio

Investigación en Seguridad Informática , Otros/Consultor

Lineas de investigación

Título: Analysis and Control of Hybrid Systems

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Equipos: Bruce H. Krogh(Integrante); Alongkritt Chutinan(Integrante); Xu Cheng(Integrante); James Reich(Integrante); Izaias Silva(Integrante); Mathias Rausch(Integrante); Jose Cury(Integrante)

Palabras clave: Hybrid Systems

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

Título: Control of Safety Critical Systems

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Equipos: Lui Sha(Integrante); Danbing Seto(Integrante); Bruce H. Krogh(Integrante); Alongkritt Chutinan(Integrante); John Lehoczy(Integrante)

Palabras clave: Safety Systems

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Título: Coordinación de Robots Móviles

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Objetivo: Formación, marcha y evasión de colisiones son problemas fundamentales en la coordinación de robots móviles. Las estrategias son descentralizadas pues ningún robot posee información de todo el conjunto. En la actualidad, esta área está siendo muy estudiada internacionalmente y existen resultados para diversas configuraciones y tipos de formaciones ensayadas. En esta investigación se quiere profundizar en el análisis de sistemas heterogéneos de robots, es decir, formaciones donde el conjunto de robots puede incluir del tipo omnidireccional, tipo auto, que caminan con patas y cuadrícópteros. Se estudian las formaciones y marcha en sus propiedades, convergencia, colisiones. Se usan las técnicas de grafos y Laplacianos así como funciones potenciales artificiales y funciones de Lyapunov de control para el diseño de las estrategias de movimiento. Los resultados a lograr tienen aplicación en otras áreas en las cuales las estrategias descentralizadas son las más recomendables como en sistemas de tráfico, sistemas de potencia y sistemas biológicos.

Equipos: Guillermo Fernandez-Anaya(Integrante); Jose Job Flores(Integrante); Eduardo G. Hernandez-Martinez(Integrante); Alexandro Lopez(Integrante); Pablo Paniagua(Integrante)

Palabras clave: Mobile Robots; Formation Control; Flocking behavior

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Moviles

Título: Metodos Computacionales en Teoria Cuantica de Moleculas

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Equipos: Patricia Gardiol(Integrante); Ramon M. Sosa(Integrante)

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química / Quimica Cuantica

Título: Modelado del control postural y marcha en seres humanos.

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Objetivo: Postura y marcha son dos elementos fundamentales para evaluar la calidad de vida de una persona. Las consecuencias de tener problemas de inestabilidad pueden llegar a ser muy graves y costosas para el sistema de salud en general. La extension de la expectativa de vida hace que este tema adquiera mayor relevancia al no ser ya solo un tema patologico sino natural debido al envejecimiento de nuestro cuerpo. Una herramienta importante para el estudio de los problemas de equilibrio consiste en tener un modelo de postura y/o marcha para un individuo que relacione los estímulos sensoriales con las reacciones que permiten detectar y estabilizar la posición vertical y sus desplazamientos. Corresponde por lo tanto a lo que en el área de Control se denomina un sistema realimentado. Todos estos modelos ayudan a la comprensión de los mecanismos normales de funcionamiento y a la detección y tratamiento de problemas asociados con el envejecimiento normal por la edad o por enfermedades neuro-degenerativas como el Parkinson.

Equipos: Hamlet Suarez(Integrante); Dario Geisinger(Integrante); Alejo Suarez(Integrante); Cecilia San Román(Integrante); Pilar Michelini(Integrante); Sofia Arocena(Integrante)

Palabras clave: Control Postural y Marcha

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Básica / Neurociencias / Percepcion de la vertical

Título: Modelado, Simulacion y Control de Torres de Destilacion

Tipo de participación: Coordinador o Responsable

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control de Procesos

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Redes Neuronales

Título: Multi agent systems

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Equipos: Pradeep Khosla(Integrante); Theodore Pham(Integrante); Kevin Dixon(Integrante); Richard Malak(Integrante); Jonathan Jackson(Integrante)

Palabras clave: Adaptable Software

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Título: Redes Neuronales en Control

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Equipos: Rafael Canetti(Integrante); Eduardo Planchon(Integrante); Andre Fonseca(Integrante)

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Neurocontrol

Título: Sistemas Hibridos

Tipo de participación: Coordinador o Responsable

Objetivo: Sistemas dinamicos que combinan tiempo continuo y eventos discretos

Equipos: Rafael Canetti(Integrante)

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

Título: Sistemas Inteligentes de Trafico Vehicular

Tipo de participación: Coordinador o Responsable

Equipos: Daniel Perciante(Integrante); Matias Miguez(Integrante)

Palabras clave: Ciudades Inteligentes

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Inteligente

Título: Sistemas Inteligentes de Trafico Vehicular

Tipo de participación: Integrante del Equipo

Equipos: Eswaran Subrahmanian(Integrante); Dietrich Manstetten(Integrante)

Palabras clave: Control de trafico urbano

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Proyectos

1991 - 1992

Título: Redes Neuronales: Una Aplicación al Control, *Tipo de participación:* Coordinador o Responsable,

Tipo: Investigación

Alumnos:

Equipo: Eduardo Planchon(Responsable); Carlos Trochon(Integrante)

Financiadores: Institución del exterior / Sigma Xi, The Scientific Research Society / Apoyo financiero

Palabras clave: Redes Neuronales

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

1993 - 1994

Título: Estudio Mecánico Cuántico de la Estructura Electrónica y Propiedades derivadas de las Especies moleculares: X_nCO , X_nC , X_nCH_2 , ($X = Fe, Ni, Cu, n=1,2,3,\dots$), *Tipo de participación:* Integrante del Equipo,

Tipo: Desarrollo

Alumnos:

Equipo: Patricia Gardiol(Integrante); Ramon M. Sosa(Responsable)

Financiadores: DINACYT/DICYT/CONICYT / Apoyo financiero

Palabras clave: Propiedades moleculares

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química

1994 - 1995

Título: Plasma Enhanced Chemical Vapor Deposition Process, *Tipo de participación:* Integrante del Equipo,

Tipo: Investigación

Alumnos: 2(Pregrado), 1(Maestría/Magister), 2(Doctorado)

Equipo: Bruce H. Krogh(Integrante); Xu Cheng(Integrante); Michael Gibson(Integrante); David Greve(Responsable); Thomas Knight(Integrante)

Financiadores: Institución del exterior / National Science Foundation / Apoyo financiero

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Identificación y Control

1998 - 1998

Título: SIMPLEX Architecture, *Tipo de participación:* Integrante del Equipo,

Tipo: Investigación

Alumnos: 2(Pregrado), 1(Doctorado)

Equipo: Lui Sha(Responsable); Danbing Seto(Integrante); Bruce H. Krogh(Integrante); Alongkrit Chutinan(Integrante); John Lehockzy(Integrante)

Financiadores: Institución del exterior / Defense Advanced Research Project Administration / Apoyo financiero

Palabras clave: Safety Systems

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Teoría de Control

2000 - 2000

Título: Inter-Vehicle Real-Time Project, *Tipo de participación:* Integrante del Equipo,

Tipo: Investigación

Alumnos:

Equipo: Eswaran Subrahmanian(Responsable)

Financiadores: Institución del exterior / Robert Bosch Corp. / Apoyo financiero

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Inteligente

1998 - 2000

Título: Port Based Adaptable Agent Architecture, *Tipo de participación:* Integrante del Equipo,

Tipo: Investigación

Alumnos: 3(Pregrado), 2(Maestría/Magister), 2(Doctorado)

Equipo: Pradeep Khosla(Responsable); Theodore Pham(Integrante); Kevin Dixon(Integrante); Richard Malak(Integrante); Jonathan Jackson(Integrante)

Financiadores: Institución del exterior / Defense Advanced Research Project Administration / Apoyo financiero

Palabras clave: Multiagent Systems; Adaptable Software

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robotica

2004 - 2005

Título: Investigación en Seguridad Informática, *Tipo de participación:* Otros/Consultor,

Tipo: Desarrollo

Alumnos: 1(Pregrado), 1(Especialización),

Equipo: Jorge Couchet(Responsable)

Financiadores: Institución del exterior / Banco Mundial / Apoyo financiero

Áreas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación / Detección de Intrusos en Internet

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación / Redes

Neuronales

2006 - 2007

Título: Diseño de un sistema de trazabilidad para el sector de la pesca marítima de exportación, *Tipo de participación:* Integrante del Equipo,

Tipo: Investigación

Alumnos:

Equipo: Alfredo Arnaud(Integrante); Omar Paganini(Responsable); Amador Ripoll(Integrante); Roberto Belloni(Integrante); Gustavo Inocente(Integrante)

Financiadores: DINACYT/DICYT/CONICYT / Apoyo financiero

Otra institución nacional / Dirección Nacional de Recursos Acuáticos / Cooperación

Palabras clave: RFID tags

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones

Ciencias Agrícolas / Agricultura, Silvicultura y Pesca / Pesca / Trazabilidad pesquera

2006 - 2007

Título: Mejora de la calidad de un proceso de producción de quesos, *Tipo de participación:* Integrante del Equipo, *Descripción:* Se desarrolló un sistema automatizado para el control del prensado y salado de quesos de alto valor agregado para una empresa nacional.

Tipo: Investigación

Alumnos: 2(Pregrado),

Equipo: Gonzalo Sanchez(Integrante); Juan I. Osta(Integrante); Rodrigo Harispe(Integrante); Carlos Silvera(Responsable); Luis Repiso(Integrante); María Jose Crosa(Integrante); Rosa Marquez(Integrante); Ronny Pelaggio (Integrante)

Financiadores: DINACYT/DICYT/CONICYT / Apoyo financiero

Otra institución nacional / Naturalia SRL / Apoyo financiero

Laboratorio Tecnológico del Uruguay / Apoyo financiero

Palabras clave: Prensado y salado de quesos; Impregnación al vacío

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatización Industrial

Ciencias Agrícolas / Producción Animal y Lechería / Ciencia Animal y Lechería / Proceso de producción de

quesos

2008 - 2009

Título: Definición de Alternativas para un Modelo Completo de Trazabilidad para el Sector Pesquero del Uruguay, *Tipo de participación:* Integrante del Equipo, *Descripción:* El comercio mundial de alimentos ha aumentado y han aparecido problemas sanitarios puntuales importantes que han generado preocupación en los mercados desarrollados por la seguridad alimentaria y calidad. Se han establecido nuevas reglas para el acceso a mercados y entre ellas se demanda una trazabilidad adecuada de los productos alimentarios. Esto requiere un control integral de la producción, considerando las condiciones sanitarias de las explotaciones, identificación de proveedores y alimentos, control de movimientos, desde la captura o cosecha hasta el consumidor final y etiquetado, entre otros. En este proyecto se desarrollará una especificación de las alternativas de un modelo de trazabilidad para el Uruguay para los diferentes tipos de producción pesquera y niveles de integración dada la heterogeneidad del sector. Se hará un relevamiento de las condiciones internacionales, tecnologías disponibles y estado actual del sector a nivel nacional en trazabilidad. El modelo desarrollado se probará a nivel de prototipo en varias etapas incluyendo un estudio de costos de implementación en sus diferentes alternativas. Uruguay viene trabajando para destacarse por la calidad y seguridad de sus productos alimenticios y la trazabilidad debe incluirse en este perfil. Representa entonces una oportunidad para un proyecto de

investigación que contribuya a generar conocimiento y experiencia, establecer pautas y clasificar tecnologías, para un problema complejo como es la trazabilidad de la pesca.

Tipo: Investigación

Alumnos:

Equipo: Alfredo Arnaud(Integrante); Omar Paganini(Responsable); Amador Ripoll(Integrante); Roberto Belloni(Integrante); Pablo Rolando(Integrante)

Financiadores: Institución del exterior / Food and Agriculture Organization / Apoyo financiero

Palabras clave: Trazabilidad Pesquera

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Trazabilidad en la industria pesquera

2007 - 2009

Título: Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano , *Tipo de participación:* Coordinador o Responsable, *Descripción:* Para optimizar recursos a la hora de instalar sistemas de control de tráfico y potenciar el desarrollo local de equipos este proyecto plantea: - generar una base de conocimiento de normativa, y estado del arte en control y controladores de tráfico - estudiar y validar un modelo de tráfico aplicable a nuestro país y desarrollar estrategias de control óptimo de tráfico - desarrollar un prototipo de controlador de tráfico que sirva como plataforma para implementar estrategias complejas o distribuidas de control, a la vez que cumpla con normas internacionales de control de tráfico

Tipo: Investigación

Alumnos: 5(Pregrado),

Equipo: Daniel Perciante(Integrante); Alfredo Arnaud(Integrante); Agustin Derregibus(Integrante); Guillermo Costa(Integrante)

Financiadores: DINACYT/DICYT/CONICYT / Apoyo financiero

Institución del exterior / Universidad Federal de Santa Catarina / Cooperación

Otra institución nacional / Intendencia Municipal de Montevideo / Cooperación

Palabras clave: Controlador de semaforos; Modelado y Simulacion de Sistemas

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Inteligente

2013 - 2015

Título: El impacto en el abordaje clínico terapéutico de las alteraciones del equilibrio en pacientes geriátricos a través de un modelo teórico de control de la marcha., *Tipo de participación:* Integrante del Equipo, *Descripción:* El proyecto tiene por objetivos el diseñar un prototipo de registro de marcha basado en acelerómetros y generar un modelo del control de la postura bípeda durante la marcha.

Tipo: Investigación

Alumnos: 1(Pregrado), 3(Maestría/Magister),

Equipo: Hamlet Suarez(Responsable); Cecilia San Román(Integrante); Sofía Arocena(Integrante); Luis Anza(Integrante); Fernando Bagalciague(Integrante); Juan M. Picerno(Integrante)

Financiadores: Agencia Nacional de Investigación e Innovación / Apoyo financiero

Palabras clave: Control Postural; Analisis de marcha

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Marcha

Producción científica/tecnológica

Los Sistemas Híbridos en Teoría de Control describen un marco teórico para sistemas dinámicos que en su funcionamiento presentan mezcla de variables continuas y estados discretos. Se encuentran usualmente en plantas industriales como por ejemplo en la industria automotriz, en sistemas robóticos, en bioingeniería o en logística, sistemas de tráfico vehicular y energía por citar algunos ejemplos. En mi trabajo he estudiado la estabilidad y performance de controladores para sistemas híbridos. Esto me permite estimar zonas seguras y de buen comportamiento definiendo cómo conmutar entre controladores para obtener una performance óptima del sistema realimentado. Se ha trabajado en sistemas de tráfico vehicular urbano. Presentan un alto grado de complejidad por el número de variables que intervienen y la incidencia del factor humano en su dinámica. Se ha investigado el modelado, simulación y control de estos sistemas en colaboración con organismos públicos y privados, nacionales e internacionales. Se modelaron zonas de Montevideo, estudiando problemas y diseñando soluciones. Se diseñó un prototipo de controlador inteligente de semáforos compatible con sistemas internacionales existentes. Asimismo se ha trabajado en la logística del transporte y almacenamiento de crudo en colaboración con ANCAP e investigadores de UFSC, Florianópolis. Dados los cargamentos de crudo que llegan en barcos y la planificación de producción en la refinería se manejan los procesos de almacenaje en tanques de la terminal y planta tomando en cuenta las calidades de crudo, mezclas, tiempos de transporte y el mantenimiento del sistema para cumplir con la producción especificada (Zimberg et al, Reception, mixture, and transfer in a crude oil terminal. Computers and Chemical Engineering (82):293-302, 2015). Se ha desarrollado una línea de investigación en bioingeniería en colaboración con

el Hospital Británico. Los sistemas de control en un ser humano pueden ser modelados pensando en modos de funcionamiento. Se está trabajando en el control del equilibrio relacionado con patologías sensoriales, como la hipofunción vestibular, o neurológicas como Parkinson o degeneración del sistema nervioso central por envejecimiento. Aplicando conceptos de la teoría de control al sistema de balance humano se han podido generar modelos de percepción de la vertical y encontrar discriminadores para algunas patologías. Se diseñaron prototipos para medir las variables adecuadas, analizar su relación con las alteraciones, crecimiento o degeneración y dar realimentación útil a los médicos. (San Roman et al, Unstable gait assessment with a portable analysis system, Proceedings IMTC, Montevideo, May, 2014). Recientemente se ha comenzado una línea de investigación en coordinación de robots móviles, diseñando estrategias de control descentralizado coordinado para alcanzar, mantener y desplazar formaciones de robots basadas en distancias. Se introdujo el uso de ángulos relativos entre grupo de robots como forma de definir y mejorar el comportamiento dinámico de las formaciones. (Ferreira et al, Distance-based Formation Control using Angular Information between Robots, JIRS, (83)3:543-60, Sep. 2016). Todos estos desarrollos contribuyen a generar una base de conocimiento nacional, aumentar la comprensión sobre el comportamiento de sistemas complejos y generar nuevas soluciones adaptables a la realidad nacional pero que signifiquen un avance en el conocimiento teórico y aplicaciones de estos sistemas.

Producción bibliográfica

Artículos publicados

Arbitrados

Completo

R. ALONSO; H. SUAREZ; S. AROCENA; E. D. FERREIRA; C. SAN ROMÁN; A. SUAREZ; V. LAPILOVER

Sensorimotor interaction in deaf children. Relationship between gait performance and hearing input during childhood assessed in prelingual cochlear implant users.. Acta Oto-Laryngologica, v.: 137 4, p.: 346 - 351, 2017

Palabras clave: Marcha humana; Implante Coclear

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Marcha

Medio de divulgación: Internet ; *Lugar de publicación:* Londres ; *ISSN:* 00016489 ; *DOI:* 10.1080/00016489.2016.1247496

<https://www.ncbi.nlm.nih.gov/pubmed/27844494>



SCOPUS



Completo

L. SALSANO; E. CAMPONOGARA; B. ZIMBERG; E. D. FERREIRA; I.E. GROSSMAN

A piecewise McCormick relaxation-based strategy for scheduling operations in a crude oil terminal. Computers and Chemical Engineering, 2017

Palabras clave: Planificación de crudo; Optimización Matemática

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Recepción y planificación de procesamiento de crudo

Medio de divulgación: Internet ; *ISSN:* 00981354 ; *DOI:* 10.1016/j.compchemeng.2017.06.012

<http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0098135417302582>



SCOPUS



Completo

H. SUAREZ; E. D. FERREIRA; R. ALONSO; S. AROCENA; T. HERRERA; V. LAPILOVER

Postural responses applied in a control model in cochlear implant users with pre-lingual hearing loss.. Acta Oto-Laryngologica, v.: 136 4, p.: 344 - 360, 2016

Palabras clave: Cochlear Implant; Postural response

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Postural Control

Medio de divulgación: Internet ; *Lugar de publicación:* Londres ; *ISSN:* 00016489 ; *DOI:* 10.3109/00016489.2015.1113558

<http://www.tandfonline.com/doi/abs/10.3109/00016489.2015.1113558?journalCode=ioto20>



SCOPUS



Completo

A. LOPEZ; E. D. FERREIRA; E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; J.J. FLORES-GODOY; G. FERNANDEZ; P. PANIAGUA

Multi-Robot Formation Control using Distance and Orientation. *Advanced robotics*, v.: 30 14, p.: 901 - 913, 2016

Palabras clave: Formation Control; Mobile robotics

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Internet ; *Lugar de publicación:* Japan ; *ISSN:* 01691864 ; *DOI:* 10.1080/01691864.2016.1159143

<http://dx.doi.org/10.1080/01691864.2016.1159143>



SCOPUS



Completo

E. D. FERREIRA; E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; J.J. FLORES-GODOY; G. FERNANDEZ; P. PANIAGUA

Distance-based Formation Control Using Angular Information Between Robots. *Journal of intelligent & robotic systems*, v.: 83 3, p.: 543 - 560, 2016

Palabras clave: Mobile robotics; Formation Control; Unicyclos; Funciones potenciales artificiales; Collision Avoidance

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Internet ; *ISSN:* 09210296 ; *DOI:* 10.1007/s10846-015-0312-1

<http://link.springer.com/article/10.1007%2Fs10846-015-0312-1>



SCOPUS



Completo

H. SUAREZ; E. D. FERREIRA; S. AROCENA; F. BAGALCIAGUE; C. SAN ROMÁN; G. SOTTA; D. GEISINGER; A. SUAREZ

Chronic Balance Disorders After Acoustic Neuroma Surgery: Assessment of Gravitational Vertical Perception. *Acta Oto-Laryngologica*, v.: 135 4, p.: 348 - 353, 2015

Palabras clave: Vertical perception

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

Medio de divulgación: Internet ; *Lugar de publicación:* Londres ; *ISSN:* 00016489 ; *DOI:* 10.3109/00016489.2014.974287

informahealthcare.com



SCOPUS



Completo

B. ZIMBERG; E. CAMPONOGARA; E. D. FERREIRA

Reception, mixture, and transfer in a crude oil terminal. *Computers and Chemical Engineering*, v.: 82, p.: 293 - 302, 2015

Palabras clave: Crude oil Scheduling; Mixed-Integer Programming; Rolling Horizon

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Química / Ingeniería Química / Crude oil scheduling

Medio de divulgación: Internet ; *ISSN:* 00981354 ; *DOI:* 10.1016/j.compchemeng.2015.07.012

<http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0098135415002471>



SCOPUS



Completo

H. SUAREZ; G. SOTTA; E. D. FERREIRA; C. SAN ROMÁN; S. AROCENA; F. BAGALCIAGUE

Energy Consumption of the Body's Center of Pressure Signal in Older Adults with Balance Disorders. *Journal of Neuroscience and Neuroengineering*, v.: 3 1, p.: 36 - 40, 2014

Palabras clave: Postural control

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Postural Control

Medio de divulgación: Internet ; *ISSN:* 21682011

<http://www.ingentaconnect.com/content/asp/jnsne/2014/00000003/00000001/art00005>

Completo

H. SUAREZ; G. SOTTA; C. SAN ROMÁN; E. D. FERREIRA; S. AROCENA; D. GEISINGER; A. SUAREZ; J. M. PICERNO

Postural response characterization in elderly patients with bilateral vestibular hypofunction. *Acta Oto-Laryngologica*, v.: 133 4, p.: 361 - 367, 2013

Palabras clave: Postura humana

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha

Medio de divulgación: Internet ; ISSN: 00016489

<http://informahealthcare.com/oto>



Completo

H. SUAREZ; D. GEISINGER; E. D. FERREIRA; A. SUAREZ; C. SAN ROMÁN; G. SOTTA

Visual Gravitational Vertical Perception in Peripheral Vestibular Hypofunction. *Acta Oto-Laryngologica*, v.: 132 4, p.: 415 - 419, 2012

Palabras clave: Head Tilt response

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Balance Postural

Medio de divulgación: Papel ; *Lugar de publicación:* USA ; ISSN: 00016489

<http://informahealthcare.com/doi/abs/10.3109/00016489.2011.629631?prevSearch=allfield%253A%2528hamlet%2Bsuarez%2529&searchHistoryKey=>

Disponible online



Completo

D. GEISINGER; C. SAN ROMÁN; S. AROCENA; E. D. FERREIRA; A. SUAREZ; H. SUAREZ

Balance in Parkinson`s disease patients changing the visual input. *Brazilian Journal of Otorhinolaryngology*, v.: 77 5, p.: 651 - 655, 2011

Palabras clave: Enfermedad de Parkinson; Balance postural

Areas del conocimiento: Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Clínica / Otorrinolaringología / Sistema vestibular y balance

Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Clínica / Neurología Clínica / Enfermedad de Parkinson

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Tecnología de Laboratorios Médicos / Posturografía

Medio de divulgación: Internet ; ISSN: 18088686

<http://www.rborl.org.br/espanhol/default.asp>



Completo

D. GEISINGER; E. D. FERREIRA; A. SUAREZ; H. SUAREZ

Head Tilt Response: A complementary test to the Subjective Visual Vertical . Journal of Vestibular Research, v.: 20 5, p.: 381 - 389, 2010

Palabras clave: *Control Postural*

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Modelado del equilibrio humano

Medio de divulgación: Papel ; *Lugar de publicación:* Holanda ; ISSN: 09574271

<http://www.iospress.nl/loadtop/load.php?isbn=09574271>



Completo

J. COUCHET; E. D. FERREIRA; A. FONSECA; D. MANRIQUE

A Novel Architecture for the Classification and Visualization of Sequential Data. Lecture Notes in Computer Science, v.: 4431, p.: 730 - 738, 2007

Palabras clave: Series temporales; Clasificación; Mapas auto organizados

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Reconocimiento de Patrones

Medio de divulgación: Papel ; *Lugar de publicación:* Alemania ; ISSN: 03029743

Completo

E. D. FERREIRA; T.-C. TSAI; B. BROWN; C. PAREDIS

Control of the Gyrover: a single-wheel gyroscopically stabilized robot. *Advanced robotics*, v.: 14 6, p.: 459 - 475, 2000

Palabras clave: *Robotica*

Areas del conocimiento: *Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robotica*

Medio de divulgación: *Papel* ; Lugar de publicación: *Japon* ; ISSN: 01691864



SCOPUS

Completo

E. D. FERREIRA; B.H. KROGH

Controller Scheduling Using Neural Networks: Implementation and Experimental Results. *Lecture Notes in Computer Science*, v.: 1567, p.: 86 - 99, 1999

Palabras clave: *Control scheduling; Redes Neuronales*

Areas del conocimiento: *Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos*

Medio de divulgación: *Papel* ; Lugar de publicación: *Alemania* ; ISSN: 03029743



SCOPUS

Completo

E. D. FERREIRA; B.H. KROGH

Switching Controllers Based on Neural Network Estimates of Stability Region and Controller Performance. *Lecture Notes in Computer Science*, v.: 1273, p.: 126 - 142, 1998

Palabras clave: *Sistemas Híbridos; Redes Neuronales*

Areas del conocimiento: *Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos*

Medio de divulgación: *Papel* ; Lugar de publicación: *Alemania* ; ISSN: 03029743



SCOPUS

Completo

E. D. FERREIRA; P. GARDIOL; R. M. SOSA; O. N. VENTURA

Ab initio MP2, MCSCF and MR-SDCI study on the structure of O4 and comparison with the hypervalent CO3 and SO3 species. *Theoretical Chemistry accounts (Print)*, v.: 335, p.: 63 - 68, 1995

Palabras clave: *Metodos Computacionales*

Areas del conocimiento: *Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química / Química Cuántica*

Medio de divulgación: *Papel* ; Lugar de publicación: *Netherlands* ; ISSN: 1432881X

Resumen

H. SUAREZ; G. SOTTA; E. D. FERREIRA; C. SAN ROMÁN; F. BAGALCIAGUE; S. AROCENA

Energy Consumption of the Posturography Signal. Suitability in the Assessment and Follow up of Unsteadiness.. *Journal of Vestibular Research*, v.: 24, 2014

Palabras clave: *Balance Disorders; Posturography*

Areas del conocimiento: *Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Postural Control*

Medio de divulgación: *Internet* ; Lugar de publicación: *IOS Press* ; ISSN: 09574271 ; DOI: 10.3233/VES-140517



SCOPUS



Resumen

C. SAN ROMÁN; F. BAGALCIAGUE; M. AROCENA; E. D. FERREIRA; H. SUAREZ

Ambulatory Assessment of Unsteadiness and Rehabilitation Intervention Results in Elderly Population. Journal of Vestibular Research, v.: 24, 2014

Palabras clave: Control Postural; Sistemas móviles

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha

Medio de divulgación: Internet ; *Lugar de publicación:* IOS Press ; *ISSN:* 09574271 ; *DOI:* 10.3233/VES-140517



No Arbitrados

Completo

G. SANCHEZ; J. I. OSTA; E. D. FERREIRA; R. HARISPE

Automatización en la producción de quesos de alto valor agregado. Ingeniería de Control, v.: 13 90, p.: 54 - 60, 2009

Palabras clave: Automatización; Producción de quesos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatización Industrial

Medio de divulgación: Papel ; *Lugar de publicación:* Buenos Aires ; *ISSN:* 16675290

Artículos aceptados

Libros

Libro publicado , Texto integral

F. RAFANIELLO; M. LUDUEÑA; E. D. FERREIRA

Aplicación para el diseño y optimización de una red inalámbrica WiFi. 2012. *Nro. de páginas:* 148,

Editorial: Editorial Académica Española , Saarbrücken

Palabras clave: planificación red wifi

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Telecomunicaciones / Redes Inalámbricas

Medio de divulgación: Internet; *ISSN/ISBN:* 384657161X;

<https://www.eae-publishing.com/catalog/details/store/gb/book/978-3-8465-7161-3/aplicaci%C3%B3n-para-el-dise%C3%B1o-y-optimizaci%C3%B3n-de-una-red-inal%C3%A1mbrica-wifi?search=rafaniello>

Capítulos de Libro

Capítulo de libro publicado

E. D. FERREIRA; H. SUAREZ; A. SUAREZ; D. GEISINGER

Clinical and Computerized test for vertigo evaluation , 2013

Libro: Textbook of Vertigo: Diagnosis and Management. v.: 1 , 1e, p.: 1 - 290,

Organizadores: Francesco Dispenza, Alessandro De Stefano

Editorial: JP Medical Publishers

Palabras clave: Vertigo; Sistema Vestibular; Control Postural

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

Medio de divulgación: Papel; *ISSN/ISBN:* 9789350906729;

<http://www.jpmedpub.com/bookdetails.aspx?CatID=41&OBookID=2098>

Trabajos en eventos

Completo

E. D. FERREIRA; E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; J.J. FLORES-GODOY; G. FERNANDEZ

Spatial Formation Control with Volume Information: Application to Quadcopter UAV's , 2016

Evento: Internacional , 10th IFAC Symposium on Non-Linear Control Systems , Monterey , 2016

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Mobile Robots; Formation Control

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Móviles

Medio de divulgación: Internet;

<http://www.ifac-control.org/events/non-linear-control-systems-10th-nolcos>

Completo

E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; E. D. FERREIRA; A. LOPEZ; J.J. FLORES-GODOY; G. FERNANDEZ; P. PANIAGUA

Formation Control of Heterogeneous Robots using Distance and Orientation , 2016

Evento: Internacional , MSC 2016 IEEE Multi-Conference on Systems and Control , Buenos Aires , 2016

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Formation Control; Heterogeneous Mobile Robots

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Móviles

Medio de divulgación: Internet;

www.msc2016.org

Completo

E. D. FERREIRA; J.J. FLORES-GODOY; E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; G. FERNANDEZ

Adaptive control of distance-based spatial formations with planar and volume restrictions , 2016

Evento: Internacional , MSC 2016 IEEE Multi-Conference on Systems and Control , Buenos Aires , 2016

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Formation Control; Adaptive Control

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Móviles

Medio de divulgación: Internet;

www.msc2016.org

Completo

L. ANZA; E. D. FERREIRA; H. SUAREZ

Design and Construction of a Prototype System for Gait Analysis for Research in Subjects with Balance Problems , 2015

Evento: Internacional , 6th IEEE Latin American Symposium on Circuits and Systems , Montevideo , 2015

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Analisis de marcha; Acelerometros

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Hardware y Arquitectura de Computadoras / Sistemas embebidos

Medio de divulgación: CD-Rom;

<http://www.ieee-lascas.org/lascas2015/>

Completo

E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; E. D. FERREIRA; J.J. FLORES-GODOY

Trajectory Tracking of a Quadcopter UAV with Optimal Translational Control , 2015

Evento: Internacional , 11th IFAC Symposium on Robot Control , Salvador , 2015

Anales/Proceedings: 11Arbitrado: SI

Palabras clave: cuadroptero

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Control de cuadropteros

Medio de divulgación: Internet; *ISSN/ISBN:* 1474-6670;

<http://www.ifac-papersonline.net/>

Completo

X. FERNANDEZ; R. GARCIA; E. D. FERREIRA; J. MENENDEZ

Classification of Basic Human Emotions based on Electroencephalography Data , 2015

Evento: Internacional , XX Iberoamerican Congress on Pattern Recognition , Montevideo , 2015

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Electroencephalography; Evoked Potentials

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Reconocimiento de Patrones de EEG

Medio de divulgación: Internet;

Financiación/Cooperación: Fundación Julio Ricaldoni / Apoyo financiero

<http://www.ciarp.org/xx/>

Completo

C. SAN ROMÁN; F. BAGALCIAGUE; E. D. FERREIRA; H. SUAREZ; N. PEÑA; M. AROCENA

Unstable gait assessment with a portable analysis system , 2014

Evento: Internacional , Instrumentation and Measurement Technology Conference , Montevideo , 2014

Anales/Proceedings: Proceedings IMTCArbitrado: SI

Palabras clave: Gait Analysis

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica

Medio de divulgación: Internet;

ieeexplore.ieee.org

Completo

E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; E. D. FERREIRA; J.J. FLORES-GODOY

Formation Control of Multiple Robots Avoiding Local Minima , 2014

Evento: Internacional , XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático , Cancun , 2014

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Robotica movil

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Medio de divulgación: Internet;

Completo

E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ; E. D. FERREIRA; J.J. FLORES-GODOY

Motion Coordination of Groups of Car-Like Robots , 2014

Evento: Internacional , XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático , Cancun , 2014

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Robotica movil

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Medio de divulgación: Internet;

Completo

B. ZIMBERG; E. CAMPONOGARA; E. D. FERREIRA

Reception, Mixture and Delivery of Crude Oil in a Terminal , 2014

Evento: Internacional , 20th Conf. of the International Federation of Operational Research Societies , Barcelona , 2014

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Planning; Mixed-integer Linear Programming

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Investigacion Operativa

Medio de divulgación: Internet;

<http://ifors2014.upc.edu/>

Completo

S. REZK; E. D. FERREIRA; H. SUAREZ

Modelado Dinamico del Head Tilt: Aplicacion en la Detección de Patologías del Sistema Vestibular , 2012

Evento: Internacional , Terceras Jornadas Chilenas de Ingeniería Biomédica , Viña del Mar, Chile , 2012

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Head Tilt response

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Percepcion de la vertical

Medio de divulgación: CD-Rom;

<http://www.biomedica.uv.cl/jcib/>

Resumen

A. SUAREZ; D. GEISINGER; E. D. FERREIRA; C. SAN ROMÁN; G. SOTTA; H. SUAREZ

Influences of Altered Neck Muscles and Low Extremities Information on Head Tilt Response Test , 2012

Evento: Internacional , ANNUAL MIDWINTER RESEARCH MEETING OF THE ARO , San Diego, USA , 2012

Anales/Proceedings: Abstracts of the Association for Research in Otolaryngology , 35 , 1 , 388Arbitrado: SI

Palabras clave: Head Tilt response

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

Medio de divulgación: Internet;

<http://www.aro.org/mwm/documents/2012AbstractBook.pdf>

Completo

S. NOGUEIRA; E. D. FERREIRA; D. GEISINGER; C. SAN ROMÁN; H. SUAREZ

Model of Postural Control System applied in Parkinson's disease patients. , 2010

Evento: Internacional , 32nd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society , Buenos Aires , 2010

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Control Postural

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Modelado del equilibrio humano

<http://embc2010.embs.org/>

Completo

D. GEISINGER; E. D. FERREIRA; A. SUAREZ; H. SUAREZ

Dynamic Modeling and Experimental Results for a Head Tilt Response , 2010

Evento: Internacional , 32nd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society , Buenos Aires , 2010

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Control Postural

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Modelado del equilibrio humano

<http://embc2010.embs.org/>

Completo

A. PASCUAL; G. EIREA; E. D. FERREIRA

A Control Strategy for Multi-Phase Buck Converters , 2009

Evento: Internacional , 2009 IEEE Energy Conversion Congress and Exposition , San Jose, CA, USA , 2009

Anales/Proceedings: Proceedings 2009 IEEE Energy Conversion CongressArbitrado: SI

Palabras clave: Convertidores de potencia

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos y Control

Medio de divulgación: CD-Rom;

Comisión Sectorial de Investigación Científica - UDeLaR / Cooperación; Otra institución nacional / Universidad Católica del Uruguay / Cooperación

Resumen

J. CIGLIUTTI; A. DOS SANTOS; N. JANSSEN; E. D. FERREIRA; R. MARQUEZ

Inactivacion microbiana mediante campos electricos pulsantes , 2009

Evento: Internacional , INNOVA , Montevideo , 2009

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Campos Electricos Pulsantes

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Biológicas / Biología Celular, Microbiología / Inactivacion Microbiana

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Campos Electricos Pulsantes

Medio de divulgación: CD-Rom;

Financiación/Cooperación: Otra institución nacional / Laboratorio Tecnológico del Uruguay / Cooperación

Resumen expandido

G. COSTA; E. D. FERREIRA; A. BANCHERO

Optimal Control applied to Urban Road Traffic , 2009

Evento: Internacional , 24th IFIP TC7 on Systems Modelling and Optimization , Buenos Aires , 2009

Anales/Proceedings: Proceedings 24th IFIP TC7 on Systems Modelling and OptimizationArbitrado: SI

Palabras clave: Control de semaforos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control Inteligente de Tráfico

Medio de divulgación: CD-Rom;

Financiación/Cooperación: Otra institución nacional / Universidad Católica del Uruguay / Apoyo financiero

Completo

G. SANCHEZ; J. I. OSTA; E. D. FERREIRA; R. HARISPE

Automatizacion en la Produccion de Quesos de Alto Valor Agregado , 2008

Evento: Regional , XXIº Congreso Argentino de Control Automático , Buenos Aires , 2008

Anales/Proceedings: Proc. de XXIº Congreso Argentino de Control AutomáticoArbitrado: SI

Palabras clave: Produccion de quesos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion de procesos

Medio de divulgación: CD-Rom;

Financiación/Cooperación: Otra institución nacional / Universidad Católica del Uruguay / Apoyo financiero

Resumen

G. SANCHEZ; J. I. OSTA; E. D. FERREIRA

Automatizacion de un proceso de prensado y salado de quesos , 2007

Evento: Internacional , INNOVA , Montevideo , 2007

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Palabras clave: Automatizacion Industrial

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Prensado y Salado

Medio de divulgación: CD-Rom;

Financiación/Cooperación: DINACYT/DICYT/CONICYT / Apoyo financiero

Completo

A. CARRASCAL; J. COUCHET; E. D. FERREIRA; D. MANRIQUE

Anomaly Detection using prior Knowledge: Application to TCP/IP Traffic , 2006

Evento: Internacional , 19th IFIP World Computer Congress , Santiago de Chile , 2006

Anales/Proceedings: Artificial Intelligence in Theory and Practice , 217 , 139 , 148Arbitrado: SI

Editorial: Springer , Boston

Palabras clave: Mapas auto organizados; Deteccion de intrusos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Reconocimiento de Patrones

Medio de divulgación: Papel; ISSN/ISBN: 1571-5736;

Financiación/Cooperación: Otra institución nacional / Universidad Católica del Uruguay / Apoyo financiero

Completo

J. COUCHET; M. STEINER; R. SAN VICENTE; E. D. FERREIRA

Una aproximación efectiva a la detección de anomalías en el tráfico TCP/IP usando técnicas de Inteligencia Artificial , 2005

Evento: Regional , Congreso Argentino de Ciencias de la Computación , Entre Rios , 2005

Anales/Proceedings: Proc. de XI Congreso Argentino de Ciencias de la ComputaciónArbitrado: SI

Palabras clave: Mapas auto organizados

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Reconocimiento de Patrones

Medio de divulgación: CD-Rom;

Financiación/Cooperación: Sin financiamiento / Otra

Completo

E. D. FERREIRA

Sistema de Control Inteligente Descentralizado de Tráfico Vehicular , 2004

Evento: Nacional , I Jornadas de Electrónica Industrial y Control Automático , Montevideo , 2004

Anales/Proceedings: Proc. de I Automat 2004Arbitrado: SI

Palabras clave: Control descentralizado

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Control de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: CD-Rom;

Financiación/Cooperación: Sin financiamiento / Otra

Completo

E. D. FERREIRA; E. SUBRAHMANIAN; D. MANSTETTEN

Intelligent Agents in decentralized Traffic Control , 2001

Evento: Internacional , IEEE Intelligent Transportation Systems Conference , San Francisco , 2001

Anales/Proceedings: Proceedings de IEEE Intelligent Transportation Systems , 707 , 711Arbitrado: SI

Editorial: IEEE , Piscataway

Palabras clave: Control descentralizado

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Control de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: Papel; ISSN/ISBN: 7803-7194-1;

Financiación/Cooperación: Comisión Sectorial de Investigación Científica - UDeLaR / Apoyo financiero

Completo

E. D. FERREIRA; P. KHOSLA

Multi Agent Collaboration using distributed Value Functions , 2000

Evento: Internacional , IEEE Intelligent Vehicle Symposium , Dearborn , 2000

Anales/Proceedings: Proceedings of the IEEE Intelligent Vehicle Symposium 2000 , 404 , 409Arbitrado: SI

Editorial: IEEE , Piscataway

Palabras clave: Control de tráfico urbano; Control distribuido

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Control de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: Papel; ISSN/ISBN: 7803-6363-9;

Financiación/Cooperación: Institución del exterior / Carnegie Mellon University / Apoyo financiero

Completo

T.-C. TSAI; E. D. FERREIRA; C. PAREDIS

Gyrover: A single-wheel gyroscopically robot , 1999

Evento: Internacional , IEEE/RSJ Intelligent Robots and Systems , Seul , 1999

Anales/Proceedings: Proceedings de IEEE/RSJ Intelligent Robots and Systems 1999 , 1 , 179 , 184Arbitrado: SI

Editorial: IEEE , Piscataway

Palabras clave: gyroscope

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Medio de divulgación: Papel;

Completo

E. D. FERREIRA; B.H. KROGH

Training guidelines for neural networks to estimate stability regions , 1999

Evento: Internacional , American Control Conference , San Diego , 1999

Anales/Proceedings: Proceedings de American Control Conference , 4 , 2829 , 2833Arbitrado: SI

Editorial: IEEE , Piscataway

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Neural Networks

Medio de divulgación: Papel; *ISSN/ISBN:* 7803-4990-3;

Completo

E. D. FERREIRA; B.H. KROGH

Controller Scheduling by Neural Networks , 1997

Evento: Internacional , 36th IEEE Conference on Decision and Control , San Diego , 1997

Anales/Proceedings: Proceedings de 36th IEEE Conference on Decision and Control , 2 , 1568 , 1573Arbitrado: SI

Editorial: IEEE , Piscataway

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Neural Networks

Medio de divulgación: Papel;

Sistema Nacional de Investigadores

Completo

E. D. FERREIRA; B.H. KROGH

Using Neural Networks to Estimate Regions of Stability , 1997

Evento: Internacional , American Control Conference , Albuquerque , 1997

Anales/Proceedings: Proceedings de American Control Conference , 3 , 1989 , 1993Arbitrado: SI

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Medio de divulgación: Papel;

Completo

M. GIBSON; E. D. FERREIRA; X. CHENG; B.H. KROGH

System identification methods for plasma enhanced chemical vapor deposition , 1996

Evento: Internacional , 13th IFAC World Congress , San Francisco , 1996

Anales/Proceedings: Proceedings de 13th IFAC World Congress , 319 , 324Arbitrado: SI

Editorial: IFAC

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Identificación de Sistemas

Medio de divulgación: Papel;

Completo

A. FONSECA; E. D. FERREIRA

Redes Binarias Lógicas en Control , 1994

Evento: Regional , Congreso de Control Automático , Buenos Aires , 1994

Anales/Proceedings: Arbitrado: SI

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Redes Neuronales

Medio de divulgación: CD-Rom;

Completo

E. D. FERREIRA; E. PLANCHON; C. TROCHON

Control del Péndulo Invertido utilizando una red Neuronal CMAC , 1993

Evento: Regional , XIV Jornadas de Ingeniería Eléctrica y Electrónica , Quito , 1993

Anales/Proceedings: Anales de las XIV Jornadas de Ingeniería Eléctrica y Electrónica Arbitrado: SI

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Redes Neuronales

Medio de divulgación: Papel;

Producción técnica

Productos

Prototipo , Equipo

L. ANZA; E. D. FERREIRA

Sistema portable inalambrico de medida de variables de marcha humana , Sistema integrado portable en base a acelerómetros con comunicacion wifi para registrar y transmitir datos de parametros sensados de la marcha humana , 2015

Aplicación: NO

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Acelerómetros; Analisis de marcha

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Marcha

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Restringida; *Ciudad:* /Uruguay

www.ucu.edu.uy

Prototipo , Equipo

C. SAN ROMÁN; F. BAGALCIAGUE; E. D. FERREIRA; H. SUAREZ; N. PEÑA; M. AROCENA

Sistema portable de evaluacion de la marcha humana , Sistema portable en base a acelerómetros que estima los parámetros principales de la marcha humana para uso en investigación y clínica. , 2014

Aplicación: SI , Usado para evaluar pacientes adultos con problemas de equilibrio, niños con sordera profunda y transplantes cocleares para evaluación y monitoreo de tratamientos.

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Analisis de marcha

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Marcha

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Restringida; *Ciudad:* /Uruguay

Prototipo , Equipo

D. GEISINGER; E. D. FERREIRA; A. SUAREZ; H. SUAREZ; C. SAN ROMÁN; J. M. PICERNO

Head Tilt Response , Equipo para medida de percepcion de la vertical gravitacional humana , 2012

Aplicación: SI , Se utiliza en Uruguay para evaluar problemas del sistema vestibular.

Palabras clave: percepcion de la vertical

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Percepcion de la vertical

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* /Uruguay

<http://www.otoneurolab.com>

Existe patente anterior. United States Patent Application 20120089049.

Prototipo , Equipo

D. PERCIANTE; M. GERSCHUNI; A. DERREGIBUS; E. D. FERREIRA

Controlador de Semaforos , Controlador inteligente de semaforos , 2007

Aplicación: SI , Su version comercial se ha instalado en la ciudad de Montevideo.

Institución financiadora: Dinacyt

Palabras clave: Controlador Semaforico

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Restringida; *Ciudad:* /Uruguay

<http://die.ucu.edu.uy>

Trabajos Técnicos

Consultoría

E. D. FERREIRA

Investigación en Seguridad Informática , Evaluacion de Proyecto , 2005 , 15 , 12

Institución financiadora: Banco Mundial

Palabras clave: Reconocimiento de patrones; Series temporales

Areas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación / Redes Neuronales

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación /

Detección de Intrusos en Internet

Medio de divulgación: CD-Rom; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* New York/Uruguay

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA

Coordinación de movimiento de grupos de robots móviles , Presentación a la convocatoria Vinculación con Científicos y Tecnólogos del Exterior , 2013 , 15 , 1

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Robotica móvil

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Papel; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA

Optimización convexa y sus aplicaciones en Ingeniería Eléctrica , Presentación a la convocatoria Vinculación con Científicos y Tecnólogos del Exterior , 2012 , 17 , 1

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Optimización convexa

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Optimización convexa

Disponibilidad: Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA

Taller de Teoría de Control Supervisado , Presentación a la convocatoria Vinculación con Científicos y Tecnólogos del Exterior , 2011 , 19 , 1

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Control Supervisado

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control Supervisado

Medio de divulgación: Otros; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

J. COUCHET; E. D. FERREIRA

Nuevo entorno especializado en el modelado y predicción en secuencias de datos , Proyecto presentado al Fondo María Viñas de la ANII , 2010 , 25

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Series temporales; navegación web; modelos con redes neuronales recurrentes

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / modelos usuarios web

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / redes neuronales

Disponibilidad: Restricta; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

H. SUAREZ; E. D. FERREIRA; D. GEISINGER; S. NOGUEIRA

La relación entre la percepción de la vertical gravitacional y la función vestibular en sujetos normales y patológicos , Propuesta presentada al Fondo Sectorial Salud de ANII , 2009 , 12 , 24

Institución financiadora: Agencia Nacional de Investigación e Innovación

Palabras clave: percepción de la vertical

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Balance

Medio de divulgación: Papel; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

H. SUAREZ; E. D. FERREIRA; D. GEISINGER; S. NOGUEIRA; P. MICHELINI

Impacto de la estimulación sensorial en la rehabilitación en pacientes con enfermedad de Parkinson , Propuesta presentada al Fondo Sectorial Salud de ANII , 2009 , 15 , 24

Institución financiadora: Agencia Nacional de Investigación e Innovación

Palabras clave: Enfermedad de Parkinson; Rehabilitación del equilibrio

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Balance

Medio de divulgación: Papel; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA; D. PERCIANTE; A. ARNAUD

Desarrollo de Tecnología Nacional para la Gestión de Tráfico Urbano , Propuesta de proyecto al PDT convocatoria 70 , 2007 , 48 , 18

Institución financiadora: DINACYT

Palabras clave: tráfico urbano

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control

Medio de divulgación: Papel; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA; R. CANETTI

Mejoramiento del Sistema de Tránsito de la Ciudad de Montevideo , Propuesta de proyecto , 2002 , 6 , 3

Institución financiadora: Facultad de Ingeniería - UDELAR

Palabras clave: Modelado y Simulación de Sistemas; Control de semáforos

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: CD-Rom; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA; L. DENEALT

Sistema Interconectado de Equipos Médicos para Análisis de Datos Fisiológicos y Alertas en una Unidad de Cuidados Intensivos , Presentación al Fondo Sectorial de Salud , 2016 , 18 , 1

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Monitoreo de señales médicas

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Señales biológicas

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

www.anii.gub.uy

Elaboración de proyecto

H. SUAREZ; E. D. FERREIRA; S. AROCENA; R. ALONSO

Alteraciones vestibulo oculomotoras como marcadores de inestabilidad y riesgo de caída en el adulto mayor , Presentación al Fondo Sectorial de Salud , 2016 , 49 , 3

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: VOR; Inestabilidad y caídas

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Alteraciones vestibulares

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

www.anii.gub.uy

Elaboración de proyecto

J. FRANCO; E. D. FERREIRA

Evaluación e impacto del abordaje clínico terapéutico de la inestabilidad de tobillo en corredores a través de un modelo dinámico de la locomoción humana , Presentación al Fondo María Viñas , 2016 , 46 , 1

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Análisis de marcha

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Análisis de marcha

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Irrestringida; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

www.anii.gub.uy

Elaboración de proyecto

B. ZIMBERG; E. D. FERREIRA; E. CAMPONOGARA

Planificación logística de recepción, mezcla y entrega de crudo en la terminal de Uruguay, Presentación al fondo sectorial de energía, 2016, 46, 1

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Planificación de crudo; Optimización no lineal

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Optimización de logística de crudo

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Irrestricada; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

www.anii.gub.uy

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA; G. BARG

Desarrollo de un modelo cognitivo, electrofisiológico y dinámico de la percepción vertical, presentación a convocatoria del Fondo Clemente Estable 2014, 2014, 47, 1

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Head tilt test; EEG

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control postural y emociones

Medio de divulgación: Internet; *Disponibilidad:* Irrestricada; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

www.anii.gub.uy

Sistema Nacional de Investigadores

Informe o Pericia técnica

A. BANCHERO; G. COSTA; E. D. FERREIRA

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano, Informe final de proyecto, 2010, 116, 18

Institución financiadora: DINACYT

Palabras clave: Tráfico vehicular

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico Urbano

Ciudad: Montevideo/Uruguay

<http://die.ucu.edu.uy/invest/trafico.html>

Informe o Pericia técnica

A. ARNAUD; R. BELLONI; E. D. FERREIRA; O. PAGANINI; A. RIPOLL; P. ROLANDO

DEFINICIÓN DE ALTERNATIVAS PARA UN MODELO COMPLETO DE TRAZABILIDAD PARA EL SECTOR PESQUERO DE URUGUAY, Informe final de proyecto, 2010, 41, 15

Institución financiadora: FAO

Palabras clave: Trazabilidad Pesquera

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / trazabilidad

Ciudad: Montevideo/Uruguay

Informe o Pericia técnica

O. PAGANINI; P. ROLANDO; E. D. FERREIRA; A. ARNAUD; R. BELLONI; A. RIPOLL

DEFINICIÓN DE ALTERNATIVAS PARA UN MODELO COMPLETO DE TRAZABILIDAD PARA EL SECTOR PESQUERO DE URUGUAY, Informes de avance de Proyecto, 2009, 45, 3

Institución financiadora: FAO

Palabras clave: Trazabilidad Pesquera

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Sistemas de trazabilidad

Medio de divulgación: CD-Rom; *Disponibilidad:* Restricada; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Informe o Pericia técnica

E. D. FERREIRA; A. DERREGIBUS; M. GERSCHUNI; G. COSTA

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano, Informes de avance de Proyecto, 2008, 17, 6

Institución financiadora: DINACYT

Palabras clave: Control de semáforos; Sistemas y Control

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control Inteligente de Tráfico

Medio de divulgación: CD-Rom; *Disponibilidad:* Irrestricada; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Informe o Pericia técnica

E. D. FERREIRA; O. PAGANINI; A. ARNAUD; A. RIPOLL; R. BELLONI

DISEÑO DE UN SISTEMA DE TRAZABILIDAD PARA EL SECTOR DE LA PESCA MARÍTIMA DE EXPORTACIÓN , Informes de avance y Final de Proyecto , 2007 , 15

Institución financiadora: DINACYT

Palabras clave: RFID tags

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Trazabilidad pesquera

Medio de divulgación: CD-Rom; *Disponibilidad:* Irrestriccta; *Ciudad:* Montevideo/Uruguay

Informe o Pericia técnica

E. D. FERREIRA; E. SUBRAHMANIAN

Inter-Vehicle Communication Real Time System , Estudio de aplicaciones de sistemas de comunicacion entre vehiculos , 2001 , 12

Institución financiadora: Robert Bosch Corp.

Palabras clave: Sistemas de trafico inteligente; Automatic cruise control

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Comunicacion entre vehiculos

Medio de divulgación: CD-Rom; *Disponibilidad:* Irrestriccta; *Ciudad:* Pittsburgh/Estados Unidos

Informe o Pericia técnica

E. D. FERREIRA; D. SETO

A Case Study on the Development of a Baseline Controller for Automatic Landing of an F-16 Aircraft Using LMIs , Reporte Tecnico de avance de proyecto SIMPLEX , 1998 , 15 , 3

Institución financiadora: Software Engineering Institute

Palabras clave: Control scheduling; Safety Systems

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Medio de divulgación: Papel; *Disponibilidad:* Irrestriccta; *Ciudad:* Pittsburgh/Estados Unidos

Otros

Desarrollo de material didáctico o de instrucción

Apuntes del Curso de Termodinámica , 1994

Uruguay , Español , Papel

Apuntes para curso anual de Termodinamica en Fac. de Ingenieria, Ciclo Basico

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica / Transferencia de calor

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica / Teoria Cinetica

Organización de eventos

Congreso

Special Workshop, IEEE Engineering in Medicine and Biology International Conference , 2010

Uruguay , Español , CD-Rom , <http://embc2010.embs.org/>

Evento itinerante: NO; *Catálogo:* NO

Hotel Radisson , Colonia del Sacramento

Institución Promotora/Financiadora: IEEE

Palabras clave: Ingenieria Medica

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica

Organización de eventos

Congreso / Organización

SSCS Distinguished Lecturer Latin American Tour , 2010

Uruguay , Inglés , Internet , <http://iie.fing.edu.uy/eamta2010/sscsdltour>

Evento itinerante: SI, *Catálogo:* NO

Universidad Católica del Uruguay , Montevideo

Institución Promotora/Financiadora: IEEE

Palabras clave: Electronica; Microelectronica

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Hardware y Arquitectura de Computadoras

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Microelectronica

Organización de eventos

Exposición

Semana de la Ciencia y la Tecnología , 2008

Uruguay , Español , Internet

Duración: 1 semanas

Evento itinerante: NO, *Catálogo:* NO

Universidad Católica del Uruguay , Montevideo

Institución Promotora/Financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Seminarios

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Electronica

Organización de eventos

Exposición

Reunion Nacional de Ramas IEEE , 2006

Uruguay , Español , Internet

Duración: 1 semanas

Evento itinerante: NO, *Catálogo:* NO

Univ. Católica del Uruguay y Univ. de Montevideo , Montevideo

Institución Promotora/Financiadora: IEEE

Palabras clave: Seminarios y Muestras de proyectos estudiantiles

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Electronica

Programas en radio o TV

Entrevista

Control de Semáforos en Montevideo , 2009

Uruguay , Español

Emisora: Canal 5; *Fecha de la presentación:* 28/06/2009

Tema: LQQD,

Duración: 15 minutos

Montevideo

Palabras clave: Control de semaforos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control Inteligente de Trafico

Programas en radio o TV

Entrevista

Control de Trafico Inteligente en Montevideo , 2008

Uruguay , Español

Emisora: CNN; *Fecha de la presentación:* 07/05/2008

Tema: Programa Adelantos,

Duración: 5 minutos

Montevideo

Palabras clave: Sistemas de trafico inteligente

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control de Trafico Urbano

Programas en radio o TV

Entrevista

Semaforos inteligentes , 2008

Uruguay , Español

Emisora: FM Oceano; *Fecha de la presentación:* 14/05/2008

Tema: Semaforos Inteligentes en Montevideo,

Duración: 7 minutos

Montevideo

Palabras clave: Control de semaforos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control de Trafico Urbano

Programas en radio o TV

Entrevista

Semaforos inteligentes , 2008

Uruguay , Español

Emisora: Montecarlo AM; *Fecha de la presentación:* 12/05/2008

Tema: Semaforos Inteligentes en Montevideo,

Duración: 5 minutos

Montevideo

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control de Trafico Urbano

Evaluaciones

Evaluación de Proyectos

2012

Institución financiadora: EMPRETECNO - FONARSEC

Cantidad: Menos de 5

Ministerio de Ciencia, Tecnología e Innovación Tecnológica , Argentina

Evaluación de Proyectos

2012 / 2013

Institución financiadora: UdelaR - Programa CAPES/UdelaR

Cantidad: Menos de 5

Universidad de la Republica , Uruguay

Programa CAPES/UDELAR

Evaluación de Proyectos

2009 / 2013

Institución financiadora: Proyectos de Innovación Empresarial

Cantidad: De 5 a 20

ANII , Uruguay

Evaluación Técnica de Proyectos de Innovación Empresarial

Evaluación de Proyectos

2005 / 2007

Institución financiadora: Proyectos PDT

Cantidad: Menos de 5

DINACYT , Uruguay

Proyectos PDT subprograma empresas, area electronica y control industrial.

Evaluación de Proyectos

2004 / 2005

Institución financiadora: Laboratorio Tecnológico del Uruguay, Ingenio

Cantidad: Menos de 5

Laboratorio Tecnológico del Uruguay, Ingenio , Uruguay

Evaluación de Eventos

2017

Nombre: IFAC World Congress,

Evaluación de Eventos

2016

Nombre: EAMTA Escuela Argentina de Microelectronica, Tecnologia y Aplicaciones,

IEEE

Evaluación de Eventos

2015 / 2016

Nombre: CIARP Iberoamerican Congress on Pattern Recognition,
Springer, Sonda, IAPR

Evaluación de Eventos

2015

Nombre: II CLABIO Latin-American Conference on Bioimpedance,

IEEE

Evaluación de Eventos

2015 / 2016

Nombre: AMCA, Congreso Nacional de Control Automático, (México),

Evaluación de Eventos

2015 / 2016

Nombre: IEEE LASCAS IBERCHIP,

IEEE

Evaluación de Eventos

2014 / 2016

Nombre: IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference,

IEEE

Evaluación de Eventos

2010

Nombre: IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference,

IEEE

Evaluación de Publicaciones

2016

Nombre: IEEE Multi-Conference on Systems and Control,

Cantidad: Menos de 5

Sistema Nacional de Investigadores

Sistema Nacional de Investigadores

Evaluación de Publicaciones

2012

Nombre: Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control,

Cantidad: Menos de 5

Evaluación de Publicaciones

2012

Nombre: IFAC Symposium on Robust Control Design,

Cantidad: Menos de 5

Evaluación de Publicaciones

2008 / 2017

Nombre: IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems,

Cantidad: De 5 a 20

Evaluación de Publicaciones

2008 / 2014

Nombre: CLEI Conferencia Latinoamericana de Informática,

Cantidad: Menos de 5

Evaluación de Publicaciones

2007 / 2010

Nombre: IFIP International Federation for Information Processing,

Cantidad: De 5 a 20

Evaluación de Publicaciones

2006 / 2010

Nombre: Congreso de Electrónica, Robótica y Mecánica Automotriz, (CERMA),

Cantidad: De 5 a 20

Evaluación de Publicaciones

2005 / 2015

Nombre: IEEE Revista Latinoamericana,

Cantidad: De 5 a 20

Evaluación de Publicaciones

2003 / 2004

Nombre: Symposium on Integrated Circuits and Systems Design,

Cantidad: Menos de 5

Evaluación de Publicaciones

2001 / 2002

Nombre: Autonomous Agents and Multi-Agent Systems, Kluwer,

Cantidad: Menos de 5

Evaluación de Publicaciones

2000 / 2001

Nombre: Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS),

Cantidad: Menos de 5

Evaluación de Publicaciones

1998 / 2008

Nombre: Proc. American Control Conference,

Cantidad: De 5 a 20

Sistema Nacional de Investigadores

Sistema Nacional de Investigadores

Evaluación de Publicaciones

1998 / 2008

Nombre: Proc. Conference on Decision and Control,

Cantidad: De 5 a 20

Evaluación de Publicaciones

1995 / 2014

Nombre: IEEE Transactions Control Systems Technology,

Cantidad: De 5 a 20

Evaluación de Premios

2015

Nombre: Acreditación de carrera de postgrado en ingeniería,

Cantidad: Menos de 5

Universidad Nacional de Colombia

Par evaluador externo, doctorado en ingeniería eléctrica.

Evaluación de Premios

2013

Nombre: Acreditación ARCUSUR de carreras de ingeniería,

Cantidad: Menos de 5

Instituto Nacional de Ensino y Pesquisa

Par evaluador externo. Pontificia Universidad Católica de Rio de Janeiro.

Evaluación de Premios

2010 / 2014

Nombre: Concurso de proyectos finales de grado y tesis de postgrado en ingeniería,

Cantidad: De 5 a 20

Academia Nacional de Ingeniería , Uruguay

Evaluación de Premios

2010 / 2010

Nombre: Concurso Regional de Papers Estudiantiles IEEE R9,

Cantidad: Menos de 5

IEEE , Estados Unidos

Evaluación de Premios

2010

Nombre: Acreditación Nacional de Carrera de grado en Ingeniería,

Cantidad: Menos de 5

Agencia Nacional de Evaluación y Acreditación de la Educación Superior, Paraguay , Paraguay

Par evaluador externo del Modelo Nacional de Acreditación de la carrera de Ingeniería Eléctrica en la Universidad Nacional de Asunción, Paraguay.

Evaluación de Premios

2010

Nombre: Acreditación ARCUSUR de carreras de ingeniería,

Cantidad: Menos de 5

Consejo Nacional de Acreditación

Par evaluador externo. Universidad del Valle, Cali.

Evaluación de Convocatorias Concursables

2016

Nombre: ANII - Vinculación con Científicos y Tecnólogos,

Cantidad: Menos de 5

ANII

Evaluación de Convocatorias Concursables

2015 / 2016

Nombre: ANII - Becas de Movilidad Capacitación,

Cantidad: De 5 a 20

ANII

Evaluación de Convocatorias Concursables

2015

Nombre: UIA - Proyectos de INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA BÁSICA,

Cantidad: Menos de 5

Universidad Iberoamericana

Evaluación de Convocatorias Concursables

2014

Nombre: ANII - Proyectos para la Generación y/o Fortalecimiento de Servicios Tecnológicos,

Cantidad: De 5 a 20

ANII

Evaluación de Convocatorias Concursables

2014 / 2015

Nombre: ANII - Becas para postgrados nacionales,

Cantidad: Menos de 5

ANII

Evaluación de Convocatorias Concursables

2013

Nombre: CSIC - Iniciación a la Investigación,

Cantidad: Menos de 5

Universidad de la Republica

Evaluación de Convocatorias Concursables

2006

Nombre: DINACYT - Proyectos de Investigación Científica y/o Desarrollo Tecnológico en Áreas de Oportunidad: ,

Cantidad: Menos de 5

DINACYT , Uruguay

Integrante Comisión técnica de Área, convocatoria no. 69

Formación de RRHH

Tutorías concluidas

Posgrado

Tesis de maestría

DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UN ROBOT AUTÓNOMO MULTIENTORNO , 2016

Tipo de orientación: Asesor/Orientador

Nombre del orientado: Pablo Paniagua-Contro

Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México , Maestría en Ciencias de la Ingeniería

Palabras clave: Robot movil

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Internet, *País/Idioma:* México/Español

Tesis de doctorado

Coordinación de Movimiento de Sistemas Multi-agentes Heterogéneos , 2016

Tipo de orientación: Asesor/Orientador

Nombre del orientado: Alexandro Lopez

Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México , Doctorado en Ciencias de la Ingeniería

Palabras clave: Robotica movil; Robots Heterogeneos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Multi-Robot

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* México/Español

<http://www.bib.uia.mx/sitio/>

Información adicional: Supervisor de pasantía de 3 meses del estudiante de doctorado de la Univ. Iberoamericana.

Tesis de maestría

Estrategias de control para convertidores de energía. , 2015

Tipo de orientación: Asesor/Orientador

Nombre del orientado: Alejandro Pascual

Facultad de Ingeniería - UDeLaR , Uruguay , Maestría en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)

Palabras clave: Convertidores de energía; Teoria de Juegos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

Medio de divulgación: Otros, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Tesis de maestría

Reception, mixture and transfer in a Crude Oil Terminal , 2014

Tipo de orientación: Cotutor o Asesor

Nombre del orientado: Bernardo Zimberg

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica

Palabras clave: Modelado matematico; Optimización

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Modelado matematico de Sistemas

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

<http://www.ucu.edu.uy>

Información adicional: Codirigido junto con el Dr. Eduardo Camponogara de UFSC.

Tesis de maestría

Diseño de sistema de analisis de marcha para estudios de alteraciones del equilibrio en seres humanos , 2014

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Luis Anza

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica

Palabras clave: Equilibrio en marcha; Sistemas embebidos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha

Medio de divulgación: Papel, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Grado

Tesis/Monografía de grado

Diseño e implementacion de conversor para sistema de energía eólica , 2016

Nombre del orientado: Andrea Tito

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electronica

Palabras clave: Conversores conmutados

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Conversores de energia

Medio de divulgación: CD-Rom, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

<http://www.ucu.edu.uy>

Tesis/Monografía de grado

Modelado de emociones basado en procesamiento de la señal EEG , 2015

Nombre del orientado: M. X. Fernandez y R. Garcia

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Telecomunicación

Palabras clave: EEG

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Telecomunicaciones / Procesamiento de Señales

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

<http://www.ucu.edu.uy>

Tesis/Monografía de grado

Desarrollo de inversor para sistema de generacion eolica , 2013

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Martin Segredo

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electronica

Palabras clave: generador eolico

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Medio de divulgación: CD-Rom, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

<http://www.ucu.edu.uy>

Tesis/Monografía de grado

Desarrollo de un Pulmon Artificial , 2012

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: P. Bernasconi, S. Molina, A. Rodiño

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electronica

Palabras clave: Pulmon artificial

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica

Medio de divulgación: Papel, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Tesis/Monografía de grado

Diseño e implementación de un cargador de blisters para una blistera Cam Partena M92 , 2011

Nombre del orientado: Luis Anza, Marcelo Fiorina, Jose Iriarte

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electronica

Palabras clave: Automatizacion

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion de proceso industrial

Medio de divulgación: CD-Rom, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Tesis/Monografía de grado

Desarrollo de una aplicacion para el diseño y optimización de una red inalámbrica WiFi , 2010

Nombre del orientado: Florencia Rafaniello, Marcos Ludueña

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Telecomunicación

Palabras clave: Cobertura WiFi; Plan Ceibal

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Telecomunicaciones / Sistemas WiFi

Medio de divulgación: CD-Rom, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Tesis/Monografía de grado

Automatizacion de un proceso de producción de envases plásticos de PET , 2010

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Claudia Brisset, Santiago Avellino, Victor Koleszar

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electronica

Palabras clave: Automatizacion

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion de proceso industrial

Medio de divulgación: CD-Rom, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Tesis/Monografía de grado

Construcción de un equipo de laboratorio para Control , 2008

Nombre del orientado: P. Benitez, J. P. Briz y C. Mansilla

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electrónica

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Medio de divulgación: Papel, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Tesis/Monografía de grado

Predicción de humedad en leche en polvo , 2007

Nombre del orientado: F. Brisset, S. Odgi y L. Soba

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electrónica

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control

Medio de divulgación: Papel, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Tesis/Monografía de grado

Emulación de Algoritmos de Redes Neuronales en DSP de punto flotante , 2007

Nombre del orientado: C. Laicovsky y R. San Vicente

Facultad de Ingeniería - UDeLaR , Uruguay , Ingeniería Eléctrica

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Pais/Idioma: Uruguay/Español

Tesis/Monografía de grado

Incubador de plantas , 2004

Nombre del orientado: L. Ciganda y D. Orfila

Facultad de Ingeniería - UDeLaR , Uruguay , Ingeniería Eléctrica

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control

Medio de divulgación: Papel, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Otras

Iniciación a la investigación

Montaje de un laboratorio de robotica para fines de educacion e investigacion , 2016

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Ricardo Illa

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: Robots Moviles

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Pais/Idioma: Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Desarrollo de un prototipo para coordinación de robots móviles , 2015

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Joan Reinaldo

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: Coordinacion de Robots moviles

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

die.ucu.edu.uy

Iniciación a la investigación

Determinación de respuestas emocionales a partir de análisis de datos de EEG , 2015

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: X. Fernandez, R. Garcia

Palabras clave: Emociones Humanas; Analisis de EEG; Wavelets

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de EEG

Medio de divulgación: CD-Rom, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

<http://www.ucu.edu.uy/es/CII.UCU>

Iniciación a la investigación

Análisis de la marcha humana en niños. , 2015

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Leonardo Agis y Fabián Torres

Palabras clave: Analisis de marcha; Sensores inerciales

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha

Pais/Idioma: Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Modelado de control de marcha , 2014

Nombre del orientado: S. Aparicio, S. Chabkinian, D. Toledo

Palabras clave: Analisis de marcha

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Marcha

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

die.ucu.edu.uy

Información adicional: Pasantía de investigación para la implementación de modelos de postura y marcha usando software especializado.

Iniciación a la investigación

Diseño de un Prototipo de Sistema de Análisis de Marcha para Investigación en Individuos con problemas de Equilibrio , 2011

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Luis Anza

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: Analisis de marcha; Sistemas de monitoreo portables

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Analisis de Marcha

Medio de divulgación: Papel, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Información adicional: Beca Germinadores de la Universidad Católica del Uruguay, 6 meses a partir de agosto del 2011.

Iniciación a la investigación

Frenado Regenerativo en Vehículos Híbridos , 2010

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Fernando Bengoechea

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: vehículo híbrido

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / vehículos híbridos

Pais/Idioma: Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Aplicación de GPUs a control de tráfico urbano , 2010

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Leonardo Martínez

Palabras clave: GPU; trafico urbano

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control de Trafico Urbano

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / sistemas con GPU

Pais/Idioma: Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Aplicación de GPUs a procesamiento de imágenes , 2010

Tipo de orientación: Cotutor o Asesor

Nombre del orientado: Gastón Lenzi

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: GPU

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Telecomunicaciones / Procesamiento de Señales

País/Idioma: Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Diseño de un equipo de Campos eléctricos pulsantes (CEP) para aplicación en la inactivación microbiana de alimentos , 2009

Nombre del orientado: Julio Cigliutti

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: Electronica; Industria Alimentaria

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Biotecnología Industrial / Bioprosesamiento Tecnológico, Biocatálisis, Fermentación / Campos Eléctricos Pulsantes

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Filtros conmutados (SCTF) aplicados en amplificadores con Autozero: análisis, y diseño. , 2009

Tipo de orientación: Cotutor o Asesor

Nombre del orientado: Guillermo Costa

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: Amplificador Autozero; Filtros conmutados

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Microelectrónica

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Control óptimo

País/Idioma: Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Automatización de un proceso de producción de quesos , 2007

Nombre del orientado: Juan I. Osta

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería Eléctrica

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatización Industrial

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Iniciación a la investigación

Estudio, modelado y optimización del tráfico vehicular en la ciudad de Montevideo , 2006

Nombre del orientado: Matias Miguez

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería Eléctrica

Palabras clave: Tráfico vehicular; Modelado y Simulación de Sistemas

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: Papel, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Información adicional: Pasantía de Investigación financiada por el PDT para SACEEM SA con apoyo de IMM.

Iniciación a la investigación

Modelado matemático del proceso de producción de leche en polvo , 2006

Nombre del orientado: Fernando Brisset

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería Eléctrica

Palabras clave: Sensor virtual; Secado de leche

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Proceso de secado de leche

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Información adicional: Pasantía de investigación para CONAPROLE.

Iniciación a la investigación

Investigación en Seguridad Informática , 2005

Nombre del orientado: Jorge Couchet

Banco Mundial , Estados Unidos , Programa InfoDev

Áreas del conocimiento: Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación / Redes Neuronales

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación /

Detección de intrusos en Internet

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Otras tutorías/orientaciones

Modelado matemático del control postural en humanos , 2012

Tipo de orientación: Cotutor o Asesor

Nombre del orientado: Stephania Rezk

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Palabras clave: Head Tilt response; percepción de la vertical

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Tecnología de Laboratorios Médicos / Otorineurología

Medio de divulgación: Papel, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Otras tutorías/orientaciones

Simulación de Sistema de Tráfico Vehicular , 2008

Nombre del orientado: Anibal Banchemo

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería Eléctrica

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Otras tutorías/orientaciones

Desarrollo de Sistema de control para sistemas de laboratorio , 2008

Nombre del orientado: M. Lasa y V. Socías

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electrónica

Palabras clave: microcontroladores

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Microcontroladores

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Otras tutorías/orientaciones

Desarrollo de un equipo para laboratorio de control , 2007

Nombre del orientado: B. Boidi, J. Iriarte y G. Pastorino

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería Eléctrica

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Uruguay/Español

Otras tutorías/orientaciones

East Liberty Traffic Study , 1999

Nombre del orientado: C. Ley, H. Thompson, F. Tsai, M. Vojik

Carnegie Mellon University , Estados Unidos , Design Project Course

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: CD-Rom, *País/Idioma:* Estados Unidos/Inglés

Otras tutorías/orientaciones

Traffic Control , 1999

Nombre del orientado: B. Jones, M. Kolb, M. Krueger, A. Rios, M. Wang, B. Williams

Carnegie Mellon University , Estados Unidos , Design Project Course

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico Urbano

Medio de divulgación: CD-Rom, *Pais/Idioma:* Estados Unidos/Inglés

Tutorías en marcha

Posgrado

Tesis de doctorado

Coordinación de robots móviles usando SLAM , 2017

Tipo de orientación: Asesor/Orientador

Nombre del orientado: Pablo Paniagua-Contro

Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México , Doctorado en Ciencias de la Ingeniería

Palabras clave: Multi-robot systems

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Coordinación de robots

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* México/Español

Tesis de doctorado

Modelo de Control de flujo vehicular basado en Redes de Petri , 2016

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Mauricio Flores Geronimo

Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México , Doctorado en Ciencias de la Ingeniería

Palabras clave: Control de Tráfico Vehicular; Consenso en redes

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Tráfico Vehicular

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* México/Español

Tesis de maestría

Desarrollo de un modelo teórico de control de la marcha para evaluar el impacto en el abordaje clínico terapéutico de las alteraciones del equilibrio en pacientes añosos severos. , 2013

Tipo de orientación: Cotutor o Asesor

Nombre del orientado: Cecilia San Román

Facultad de Medicina - UDeLaR , Uruguay , Maestría PROINBIO

Palabras clave: Analisis de marcha

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

Grado

Tesis/Monografía de grado

Sistema de adquisición y tratamiento de datos de electrocardiograma y pulsioximetría , 2017

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Pablo Alonso, Enzo Pacilio

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electrónica

Palabras clave: Bioingeniería

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Monitoreo de señales médicas

Medio de divulgación: Internet, *Pais/Idioma:* Uruguay/Español

<http://www.ucu.edu.uy>

Tesis/Monografía de grado

Sincronización entre un test de equilibrio y su actividad neuronal correspondiente. , 2016

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Sebastian Moller

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay , Ingeniería en Electronica

Palabras clave: Head Tilt; EEG

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

Pais/Idioma: Uruguay/Español

Otros datos relevantes

Premios y títulos

1991 Project Grant Sigma-Xi, The Scientific Research Society

1993 Beca CLAF Instituto de Verano de Fisica Centro Latinoamericano de Física

1993 Beca CSIC, asistencia a cursos de especializacion Comisión Sectorial de Investigación Científica, Uruguay

1994 Beca para realizar estudios de posgrado en CMU CONICYT - Banco Interamericano de Desarrollo

1995 Beca Fullbright, posgrado en CMU Organizacion de Estados Americanos

2001 Beca CSIC, asistencia a congreso ITSC01 Comisión Sectorial de Investigación Científica, Uruguay

2000 Regimen Dedicación Total, Grado 3 Universidad de la Republica, Fac. Ingenieria, Uruguay

2004 Fondo Nacional de Investigadores, Nivel I Direccion Nacional de Ciencia y Tecnologia, Uruguay

2008 Senior Member IEEE Institute of Electrical and Electronics Engineers

2009 Sistema Nacional de Investigadores - Nivel I (Nacional) ANII

Renovado en 2011 y 2014.

2016 Beca apoyo para asistencia a congresos (Internacional) Universidad Católica del Uruguay

Para exponer articulo en MSC2016.

2014 Beca de Apoyo a Propuestas de Actualización (Internacional) Universidad Católica del Uruguay

Para estadía de investigación en Universidad Iberoamericana DF, México.

Jurado/Integrante de comisiones evaluadoras de trabajos académicos

Tesis

Candidato: Bruno Bellini

M. DI FEDERICO; L. STEINFELD; E. D. FERREIRA

DIEstro: Motion sensor platform for cattle oestrus detection , 2016

Tesis (Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica) - UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías - Uruguay

Referencias adicionales: Uruguay , Español

Palabras clave: wireless sensor platform; agro industry

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Plataforma de sensores inalámbrica

Tesis

Candidato: Ignacio Benavente

E. D. FERREIRA; A. ARNAUD; J. GAK

Diseño de Generador de Campos Eléctricos Pulsantes: Aplicación en la Industria Alimentaria. , 2015

Tesis (Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica) - UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías - Uruguay

Referencias adicionales: Uruguay , Español

Palabras clave: Campos Electricos Pulsantes; Inocuidad Alimentaria

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Campos Electricos Pulsantes

Tesis

Candidato: Mijail Gerschuni

E. D. FERREIRA; D. PERCIANTE; M. MIGUEZ

Aplicación de Visión Artificial para la Gestión del Tráfico Urbano , 2013

Tesis (Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica) - UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías - Uruguay

Referencias adicionales: Uruguay , Español

Palabras clave: Sistemas Inteligentes de Trafico; Reconocimiento de patrones

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Sistemas de Trafico Vehicular

Tesis

Candidato: Joel Gak

A. ARNAUD; E. D. FERREIRA; F. DE MULA; F. RANGEL

Integrated switches for implantable medical devices, in HV-MOS technology , 2010

Tesis (Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica) - UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías - Uruguay

Referencias adicionales: Uruguay , Español

Palabras clave: Microelectronica; Tecnologia HV MOS

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Hardware y Arquitectura de Computadoras / Dispositivos Integrados

Tesis

Candidato: Pablo Arias

G. RANDALL; M. BERTALMIO; E. D. FERREIRA; G. PERERA

Constrained Pre-Image for Kernel PCA. Application to Manifold Learning , 2007

Tesis (Maestría en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)) - Facultad de Ingeniería - UDeLaR - Uruguay

Referencias adicionales: Uruguay , Español

Tesis

Candidato: Horacio Paggi

E. D. FERREIRA

Predicción de Series Temporales Utilizando Redes Neuronales , 2003

Tesis (Maestría en Ingeniería en Computación) - Facultad de Ingeniería - UDeLaR - Uruguay

Referencias adicionales: Uruguay , Español

Tesis

Candidato: Francisco R. Gomez Fernández

E. D. FERREIRA; J. C. GOMEZ; J.P. WACHS

Estimación de movimiento en secuencias de imágenes RGB y RGB-D , 2016

Tesis (Doctorado en Ciencias de la Computación) - Universidad de Buenos Aires - Argentina

Referencias adicionales: Argentina , Inglés

Palabras clave: procesamiento de video

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Procesamiento de señales

Tesis

Candidato: Pablo Monzon

E. D. FERREIRA

Almost global stability of dynamical systems , 2006

Tesis (Doctorado en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)) - Facultad de Ingeniería - UDeLaR - Uruguay

Referencias adicionales: Uruguay , Español

Tesis

Candidato: Mercedes Ramírez Mendoza

E. D. FERREIRA

Control borroso multivariable de la post-combustión en un horno de reducción de múltiples hogares , 2002

Tesis (Doctorado en Ingeniería) - Universidad de Oriente - Cuba

Referencias adicionales: Cuba , Español

Presentaciones en eventos

Congreso

Adaptive control of distance-based spatial formations with planar and volume restrictions , 2016

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 24

Referencias adicionales: Argentina; *Nombre del evento:* Multi Conference on Systems and Control; *Nombre de la institución promotora:* IEEE

Palabras clave: Robotica movil; Formation Control; Control Adaptivo

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Congreso

Classification of Basic Human Emotions based on Electroencephalography Data , 2015

Tipo de participación: Poster, *Carga horaria:* 16

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* 2015 Iberoamerican Congress on Pattern Recognition; *Nombre de la institución promotora:* Asociacion Uruguaya de Reconocimiento de Patrones

Palabras clave: EEG; Human emotions

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Deteccion y Analisis de señales EEG

Congreso

Formaton Control of Multiple Robots Avoiding Local Minima , 2014

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 40

Referencias adicionales: México; *Nombre del evento:* XVI Latin American Congress of Automatic Control; *Nombre de la institución promotora:* IFAC

Palabras clave: Coordinacion de Robots moviles

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Congreso

Modelado Dinamico del Head Tilt: Aplicacion en la Detección de Patologías del Sistema Vestibular , 2012

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 24

Referencias adicionales: Chile; *Nombre del evento:* Terceras Jornadas Chilenas de Ingeniería Biomédica; *Nombre de la institución promotora:* Universidad de Valparaiso

Palabras clave: Head Tilt response; percepcion de la vertical

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Otoneurologia

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

Congreso

La Evaluación de los Desordenes del Equilibrio. Alcances y Limitaciones. , 2011

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 1

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Neurofisiologia 2011; *Nombre de la institución promotora:* Capitulo Latinoamericano de la IFCN

Palabras clave: Postura humana

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha

Compartido con Dr. Hamlet Suarez y Dario Geisinger.

Congreso

Automatizacion en la Produccion de Quesos de Alto Valor Agregado , 2008

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 1

Referencias adicionales: Argentina; *Nombre del evento:* Congreso Argentino de Control Automatico; *Nombre de la institución promotora:* AADECA

Palabras clave: Automatizacion

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Industria Alimentaria

Congreso

Towards a practical application of anomaly detection systems on TCP/IP traffic , 2006

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 40

Referencias adicionales: Chile; *Nombre del evento:* IFIP TC7 World Congress; *Nombre de la institución promotora:* IFIP

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Electronica

Congreso

Intelligent Agents in decentralized Traffic Control , 2001

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 40

Referencias adicionales: Estados Unidos; *Nombre del evento:* Intelligent Transportation Systems Conference; *Nombre de la institución promotora:* IEEE

Palabras clave: Sistemas Inteligentes de Trafico

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Control Inteligente de Trafico

Seminario

Estudio del sistema de equilibrio humano para ayuda en diagnóstico, monitoreo y rehabilitación , 2015

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 2

Referencias adicionales: México; *Nombre del evento:* Seminario de Investigación e innovación Tecnológica; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Iberoamericana

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

Seminario

Introducción al Análisis y Control de Sistemas Híbridos , 2015

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 2

Referencias adicionales: México; *Nombre del evento:* Seminario departamental; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Iberoamericana

Palabras clave: Sistemas Híbridos

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

Seminario

Sistemas de Control y Equilibrio Postural , 2012

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 3

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Seminarios de Ing. Biomedica; *Nombre de la institución promotora:* Hospital Británico

Palabras clave: Equilibrio en postura; Sistemas realimentados

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha

Seminario

Realidad Virtual aplicada al estudio del Control Postural , 2010

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 2

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Sistemas Adaptativos y su aplicación a las Señales Biomédicas; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Control Postural; Realidad Virtual

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Balance

Seminario

Desarrollo de Tecnología Nacional para la Gestión de Tráfico Urbano , 2008

Tipo de participación: Expositor, *Carga horaria:* 10

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Semana de la Ciencia; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Control de trafico urbano

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Control de Trafico Urbano

Seminario

Automatización de procesos de prensado y salado de quesos , 2008

Tipo de participación: Poster, *Carga horaria:* 10

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Semana de la Ciencia; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Produccion de quesos

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Proceso de secado de leche

Seminario

Sistemas Inteligentes de Tráfico Urbano , 2007

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 40

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Jornadas Informaticas de la Administracion Publica y Provada; *Nombre de la institución promotora:* ASIAP

Seminario

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano , 2007

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 2

Referencias adicionales: Brasil; *Nombre del evento:* Seminarios de investigacion; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Federal de Santa Catarina

Palabras clave: Control de trafico urbano

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Control de Trafico Urbano

Seminario

Equipo de Lectura para Tags de RFID en la Trazabilidad Pesquera , 2007

Tipo de participación: Expositor, *Carga horaria:* 10

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Semana de la Ciencia; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Catolica del Uruguay

Palabras clave: Trazabilidad Pesquera; RFID tags

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Trazabilidad pesquera

Seminario

Sistemas de Tráfico Inteligente: Una aplicación de control , 2006

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 10

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Reunion Nacional de Ramas Estudiantiles; *Nombre de la institución promotora:* IEEE

Palabras clave: Control de trafico urbano

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas de Trafico Inteligente

Seminario

Sistemas Híbridos: Un enfoque hacia el control global de sistemas , 2004

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 2

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Ciclo de Charlas Tecnicas; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Catolica del Uruguay

Palabras clave: Sistemas Hibridos

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

Seminario

Mejoramiento del Sistema de Tránsito de la Ciudad de Montevideo , 2002

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 2

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Propuesta de proyecto; *Nombre de la institución promotora:* Intendencia Municipal de Montevideo

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Urbano

Seminario

Adaptable Multi-Agent Architectures , 1999

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 1

Referencias adicionales: Alemania; *Nombre del evento:* Bosch Seminar Series; *Nombre de la institución promotora:* Robert Bosch Corp.

Palabras clave: Multiagent Systems; Telematica; Sistemas de trafico inteligente

Areas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Multiagent Systems

Simposio

Head Tilt Response: A dual test to the Subjective Visual Vertical , 2009

Tipo de participación: Expositor oral, *Carga horaria:* 4

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Balance and Vestibular Rehabilitation; *Nombre de la institución promotora:* Hospital Britanico

Palabras clave: Control Postural; Rehabilitacion del equilibrio

Areas del conocimiento: Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Clínica / Otorrinolaringología / Equilibrio

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Modelado del equilibrio humano

Simposio

Automatización de un Proceso de Prensado y Salado de Quesos , 2007

Tipo de participación: Poster, *Carga horaria:* 2

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* III Simposio Internacional de Innovación y Desarrollo de Alimentos; *Nombre de la institución promotora:* Laboratorio Tecnológico del Uruguay

Palabras clave: Control de procesos; Impregnación al vacío

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatización Industrial

Taller

Exposiciones sobre herramientas académicas y gubernamentales existentes y casos de éxito para la promoción de emprendimientos de base tecnológica en Iberoamérica. , 2011

Tipo de participación: Moderador, *Carga horaria:* 3

Referencias adicionales: Uruguay; *Nombre del evento:* Escenarios de interfaz Universidad –Empresa en Iberoamérica; *Nombre de la institución promotora:* Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: emprendimientos; TIC

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Otras Ingenierías y Tecnologías / Otras Ingenierías y Tecnologías / Innovación y emprendimientos

Encuentro

Port-Based Adaptable Agent Architecture , 2000

Tipo de participación: Conferencista Invitado, *Carga horaria:* 24

Referencias adicionales: Estados Unidos; *Nombre del evento:* Autonomous Negotiating Teams PI Meeting; *Nombre de la institución promotora:* Defense Advanced Research Project Administration

Palabras clave: Multiagent Systems

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Multiagent Systems

Indicadores de producción

<i>Producción bibliográfica</i>	53
<i>Artículos publicados en revistas científicas</i>	20
Completo (Arbitrada)	17
Completo (No Arbitrada)	1
Resumen (Arbitrada)	2
<i>Artículos aceptados para publicación en revistas científicas</i>	0
<i>Trabajos en eventos</i>	31
Completo (Arbitrada)	27
Resumen (Arbitrada)	3
Resumen expandido (Arbitrada)	1
<i>Libros y capítulos de libros publicados</i>	2
Libro publicado	1
Capítulo de libro publicado	1
<i>Textos en periódicos</i>	0
<i>Documentos de trabajo</i>	0
<i>Producción técnica</i>	34
<i>Productos tecnológicos</i>	4
Sin registro o patente	4
<i>Procesos o técnicas</i>	0
<i>Trabajos técnicos</i>	21
<i>Otros tipos</i>	9
<i>Evaluaciones</i>	40
Evaluación de Proyectos	5
Evaluación de Eventos	8
Evaluación de Publicaciones	14
Evaluación de Premios	6
Evaluación de Convocatorias Concursables	7
<i>Formación de RRHH</i>	42
<i>Tutorías/Orientaciones/Supervisiones concluidas</i>	37
Tesis de maestría	4

Tesis de doctorado	1
Tesis/Monografía de grado	11
Iniciación a la investigación	15
Otras tutorías/orientaciones	6
<i>Tutorías/Orientaciones/Supervisiones en marcha</i>	<u>5</u>
Tesis de maestría	1
Tesis de doctorado	2
Tesis/Monografía de grado	2

Sistema Nacional de Investigadores

Sistema Nacional de Investigadores