







ENRIQUE D. FERREIRA VÁZQUEZ

Dr.

enrique.ferreira@ucu.edu.uy http://ucu.edu.uy/es/enrique -ferreira#.WGGj_ht97IU Av. 8 de Octubre 2801, Montevideo 11600, Urugua (598)24872717x6425

SNI

Ingeniería y Tecnología / Ing eniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de I a Información Categorización actual: Nivel II (Activo)

Fecha de publicación: 23/04/2024 Última actualización: 23/04/2024

Datos Generales

INSTITUCIÓN PRINCIPAL

Universidad Católica del Uruguay/Vicerrectoría de Investigación e Innovación / Departamento de Ingeniería / Uruguay

DIRECCIÓN INSTITUCIONAL

Institución: Universidad Católica del Uruguay / Vicerrectoría de Investigación e Innovación / Sector Educación Superior/Privado

/ Departamento de Ingeniería

Dirección: Av. 8 de Octubre 2801 / 11600 País: Uruguay / Montevideo / Montevideo

Teléfono: (598) 24872717 / 6425

Correo electrónico/Sitio Web:enrique.ferreira@ucu.edu.uy http://ucu.edu.uy/es/enrique-

ferreira#.WGGj_ht97IU

Formación

Formación académica

CONCLUIDA

DOCTORADO

Ph.D. in Electrical and Computer Engineering (1996 - 1998)

Carnegie Mellon University, Estados Unidos

Título de la disertación/tesis/defensa: Performance Characterization and Controller Scheduling for Dynamic Systems Using Neural Networks

Tutor/es: Bruce H. Krogh Obtención del título: 1998

Financiación:

Administración Central (Exceptuando Ministerios) / Presidencia de la República - Oficina de

Planeamiento y Presupuesto, Uruguay

Palabras Clave: Neural Networks Hybrid Control Systems

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

MAESTRÍA

MSc. in Electrical and Computer Engineering (1994 - 1995)

Carnegie Mellon University, Estados Unidos

Título de la disertación/tesis/defensa: Recurrent Neural Network Models of Multivariable Dynamic Systems: Numerical Methods and Experimental Evaluation

Tutor/es: Bruce H. Krogh Obtención del título: 1995

Palabras Clave: Neural Networks System Identification

Areas de conocimiento:

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

GRADO

Ingeniería Eléctrica (1988 - 1993)

Universidad de la República - Facultad de Ingeniería, Uruguay

Título de la disertación/tesis/defensa: Control de un pendulo invertido con redes neuronales

Tutor/es: Prof. Rafael Canetti Obtención del título: 1993

Financiación:

Sigma Xi - The Scientific Research Society, Estados Unidos

Areas de conocimiento:

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

Bachiller en Ciencias Básicas de Ingeniería (1985 - 1988)

Universidad de la República - Facultad de Ingeniería, Uruguay

Título de la disertación/tesis/defensa:

Obtención del título: 1988 Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Otras Ingenierías y Tecnologías / Otras Ingenierías y Tecnologías /

Ciencias BAsicas de Ingenieria

Formación complementaria

CONCLUIDA

POSDOCTORADOS

Port-Based Adaptable System Architecture (1998 - 2000)

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Carnegie Mellon University, Estados Unidos

Palabras Clave: Sistemas Adaptables

Areas de conocimiento:

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

CURSOS DE CORTA DURACIÓN

Simulacion a Eventos Discretos, ARTIST (01/1999 - 01/1999)

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Robert Bosch Corp., Alemania

40 horas

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Multiagent Systems

Hybrid Systems (01/1999 - 01/1999)

Sector Extranjero/Internacional/Enseñanza superior / Carnegie Mellon University , Estados Unidos 45 horas

Areas de conocimiento:

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

Diseño de Sistemas basados en DSP (01/1994 - 01/1994)

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay 25 horas

Areas de conocimiento:

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

Tratamiento de Imagenes (01/1994 - 01/1994)

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay 25 horas

Seminario Avanzado: Redes Neuronales (01/1993 - 01/1993)

, Uruguay

60 horas

Areas de conocimiento:

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

Mecanica Cuantica (Mag. en Fisica) (01/1993 - 01/1993)

, Uruguay

60 horas

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química /

ALN Neural Networks (01/1993 - 01/1993)

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería - CAP - UDeLaR, Uruguay

20 horas

Areas de conocimiento:

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

Computación / Redes Neuronales

PARTICIPACIÓN EN EVENTOS

Estadia de actualización en robotica (2015)

Tipo: Otro

Institución organizadora: Universidad Iberoamericana, México

Palabras Clave: Robotica movil

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Hybrid Systems Workshop (2003)

Tipo: Simposio

Institución organizadora: American Control Conference, Estados Unidos

Palabras Clave: Sistemas Hibridos

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

Congreso Argentino de Control Automatico (1992)

Tipo: Congreso

Institución organizadora: Asociacion Argentina de Control Automatico, Argentina

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control /

Optimizacion Matematica (1991)

Tipo: Otro

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

Palabras Clave: Optimización

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Matemáticas / Matemática Aplicada / Optimizacion

Mecanica Estadistica - Lic. en Fisica (1990)

Tipo: Otro

Institución organizadora: Facultad de Ciencias - UDELAR, Uruguay

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Nuclear / Mecanica Estadistica

Mecanica Cuantica - Lic. en Fisica (1990)

Tipo: Otro

Institución organizadora: Facultad de Ciencias, Uruguay

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Nuclear / Mecanica Cuantica

Teoria Electromagnetica - Lic. en Fisica (1989)

Tipo: Otro

Institución organizadora: Facultad Ciencias - UDELAR, Uruguay

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física de Partículas y Campos / Teoria

Electromagnetica

Fisica Moderna - Lic. en Fisica (1988)

Tipo: Otro

Institución organizadora: Facultad de Ciencias - UDELAR, Uruguay

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Nuclear / Fisica Moderna

Fisica Optica y Laser (1987)

Tipo: Otro

Institución organizadora: Facultad de Ingenieria - UDELAR, Uruguay

Idiomas

Español

Entiende muy bien / Habla muy bien / Lee muy bien / Escribe muy bien

Inglés

Entiende muy bien / Habla muy bien / Lee muy bien / Escribe muy bien

Francés

Lee bien /

Portugués

Entiende bien / Lee bien /

Alemán

Lee regular /

Areas de actuación

INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA

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

INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA

Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatización Industrial

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

Actuación profesional

SECTOR EDUCACIÓN SUPERIOR/PRIVADO - UNIVERSIDAD CATÓLICA DEL URUGUAY - URUGUAY

Vicerrectoría de Investigación e Innovación / Departamento de Ingenieria

VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Funcionario/Empleado (09/2004 - 02/2019)

Profesor Asociado 40 horas semanales / Dedicación total

ACTIVIDADES

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

Sistemas Inteligentes de Trafico Vehicular (09/2005 - a la fecha)

5 horas semanales

Departamento de Ingenieria Electrica, Coordinador o Responsable

Equipo: D. PERCIANTE, M. MIGUEZ Palabras clave: Ciudades Inteligentes

Areas de conocimiento:

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

Análisis de Movimiento en Seres Humanos (03/2009 - a la fecha)

El sistema locomotor de los seres humanos es muy complejo y se enlaza con casi todas las actividades que nos hacen lo que somos y que nos representan como especie. Estudiar el movimiento puro a través de sus variables biomecánicas es tan importante como estudiar cómo se relaciona con el resto de nuestro cuerpo y principalmente con nuestra conciencia y voluntad. En personas sanas implica el estudiar cómo se aprende, desarrolla, perfecciona y luego envejece. En el caso de individuos con alguna enfermedad, estudiar cómo se manifiesta, ayudar en entender las bases de las enfermedades, diagnosticar, tratamientos y evaluar la calidad de vida de esas personas. La extensión de la expectativa de vida hace que este tema adquiera mayor relevancia al no ser ya solo un tema patológico sino natural debido al envejecimiento de nuestro cuerpo. Disponer de un laboratorio de análisis de movimiento permite estudiarlos en detalle, cuantificar estos efectos, generar modelos y probar soluciones. Todos estos modelos ayudan a la comprensión de los mecanismos normales de funcionamiento, como mejorarlos para el caso de alto rendimiento o para la detección y tratamiento de problemas asociados con el envejecimiento normal por la edad o por enfermedades neuro-degenerativas como el Parkinson.

5 horas semanales

Departamento de Ingenieria Electrica, Integrante del equipo

Equipo: D. Lopez, R. Illa, E. Levaggi, S. Peveroni, S. AROCENA, M. Vazquez, A. SUAREZ, P.

MICHELINI, H. SUAREZ

Palabras clave: Control Postural y Marcha

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Básica / Neurociencias / Percepcion de la vertical

Coordinación de Robots Móviles (09/2013 - a la fecha)

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 cuadricòpteros. 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.

Aplicada

8 horas semanales

Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Departamento de Ingenieria Electrica, Integrante del equipo Equipo: L. Handalian , A. LOPEZ , P. PANIAGUA , M. Flores , E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ , J.J. FLORES , G. FERNANDEZ

Palabras clave: Formation Control Mobile Robots Flocking behavior

Areas de conocimiento:

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

PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

Caracterización osteocinemática del Complejo Articular del Hombro en deportistas 'over-head' con historia previa-reciente de síntomas de hombro y asintomáticos. (10/2020 - a la fecha)

La especialidad de la fisioterapia ortopédica es el Sistema de Movimiento Humano y su objetivo principal es valorar y tratar las alteraciones de movimiento y las disfunciones que estas generan. La valoración clínica del Complejo Articular del Hombro (CAH) es particularmente compleja, dada la multiplicidad de articulaciones que lo componen, cuyos movimientos deben darse simultáneamente para lograr una funcionalidad completa y asintomática para las actividades de la vida cotidiana, laborales y deportivas. Se utilizará el Laboratorio de Análisis de Movimiento (LAM) de UCU para: - caracterizar la cinemática del CAH de jugadores de handball que hayan sufrido dolor en los últimos doce meses y asintomáticos, durante una elevación de la extremidad superior en el plano escapular de 120°; - caracterizar el gesto deportivo de 'lanzamiento a puerta' y - relacionar variables clínicas con características cinemáticas en ambos grupos. Finalmente, se buscará combinar la tecnología de captura de movimiento y procesamiento de señales con un equipo de ecografía, medir el espacio sub-acromial y referenciar espacialmente las imágenes ultrasónicas para aplicarlo al análisis del complejo articular del hombro. Este proyecto busca potenciar la investigación en ingeniería biomédica profundizando la vinculación entre departamentos de la UCU con experiencia en las disciplinas involucradas.

6 horas semanales

Departamento de Ingenieria, Laboratorio de Analisis de Movimiento

Investigación

Coordinador o Responsable

En Marcha

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:1

Maestría/Magister:1

Financiación:

Vicerrectoría de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: Enrique D. FERREIRA VÁZQUEZ (Responsable) , N. Peña , D. Lopez , R. Illa , J. Gandolfo Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Ciencias de la Salud / Biomecanica

Planificación de la logística de recepción, mezcla y entrega de crudo en la terminal de Uruguay (08/2017 - 02/2020)

La finalidad de este proyecto es disponer de una herramienta eficiente que modele y optimice la logística de recepción de crudo, descarga y mezcla en tanques para transporte a los tanques de la refinería a través de un oleoducto y posterior procesamiento en un horizonte de tiempo dado. Considera las demoras en las descargas, compatibilidad de mezclas, tiempos de trasiego y requerimientos de planificación de la refinería. La herramienta incluirá un modelo de programación matemática implementado con una interfaz de usuario. La solución del modelo propuesto obtendrá en un tiempo aceptable, un programa optimizado de la operación de crudo que cumpla con las nuevas restricciones a mínimo costo. La solución minimizará el impacto de los costos de demora y pérdidas de calidad por mezcla frente a modificaciones en el arribo de cargamentos, mantenimiento de tanques o caudal de crudo en la refinería. La herramienta será de utilidad para la toma de decisiones en las áreas de planificación, logística y refinación.

10 horas semanales

Departamento de Ingenieria

Investigación

Coordinador o Responsable

Concluido

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: E. Camponogara, Enrique D. FERREIRA VÁZQUEZ (Responsable), Bernardo ZIMBERG (Responsable), M. Fonseca

Palabras clave: Terminal de crudo Planificación y logística

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Optimizacion y logística

Sistema integral de gestión de demanda eléctrica. Algoritmo de control y hardware asociado. (03/2018 - 03/2019)

Se desarrolló una solución IOT para la empresa Clerk S.A. para optimizar el consumo eléctrico de

una organización, aplicado al caso del control de humedad del suelo de un establecimiento agrícola nacional tomando tarifas inteligentes de UTE y cómputo en la nube.

2 horas semanales

Universidad Catolica del Uruguay, Departamente de Ingenieria

Desarrollo

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:1

Maestría/Magister:1

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: F. Bellini, R. Illa, Enrique D. FERREIRA VÁZQUEZ, Alfredo Arnaud Maceira

Palabras clave: IOT cloud computing

Areas de conocimiento:

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

El impacto en el abordaje clínico terapéutico de las alteraciones del equilibro en pacientes geriatrícos a través de un modelo teórico de control de la marcha. (03/2013 - 03/2015)

El proyecto tiene por objetivos el diseñar un prototipo de registro de marcha basado en acelerometros y generar un modelo del control de la postura bípeda durante la marcha.

10 horas semanales

Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Departamento de Ingenieria Electrica

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:1

Maestría/Magister:3

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

 ${\sf Equipo: H. SUAREZ \, (Responsable) \,, C. SAN \, ROM\'AN \,, S. \, AROCENA \,, L. \, ANZA \,, F. \, BAGALCIAGUE \,,}$

J.M.PICERNO

Palabras clave: Control Postural Analisis de marcha

Areas de conocimiento:

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

Definición de Alternativas para un Modelo Completo de Trazabilidad para el Sector Pesquero del Uruguay (11/2008 - 11/2009)

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.

15 horas semanales

Departamento de Ingenieria Electrica

Investigación

Integrante del Equipo

En Marcha

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: P. ROLANDO, R. BELLONI, A. ARNAUD, O. PAGANINI (Responsable), A. RIPOLL

Palabras clave: Trazabilidad Pesquera

Areas de conocimiento:

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

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano (05/2007 - 03/2009)

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 12 horas semanales

Departamento de Ingenieria Electrica

Investigación

Coordinador o Responsable

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:5

Financiación:

Institución del exterior, Cooperación

Equipo: A. DERREGIBUS, D. PERCIANTE, A. ARNAUD, G. COSTA

Palabras clave: Modelado y Simulacion de Sistemas Controlador de semaforos

Areas de conocimiento:

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

Diseño de un sistema de trazabilidad para el sector de la pesca marítima de exportación (02/2006 - 07/2007)

5 horas semanales

Departamento de Ingenieria Electrica

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

 ${\sf Equipo: A. ARNAUD\,, O. PAGANINI\,(Responsable)\,, A. RIPOLL\,, R. BELLONI\,, G. INOCENTE}$

Palabras clave: RFID tags Areas de 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

Mejora de la calidad de un proceso de producción de quesos (03/2006 - 06/2007)

Se desarrolló un sistema automatizado para el control del prensado y salado de quesos de alto valor agregado para una empresa nacional.

2 horas semanales

Departamento de Ingenieria Electrica

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:2

Financiación:

Laboratorio Tecnológico del Uruguay, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: J. I. OSTA, R. HARISPE, C. SILVERA (Responsable), L. REPISO, M.J. CROSA, R. MARQUEZ, R. PELAGGIO, G. SANCHEZ

Palabras clave: Prensado y salado de quesos Impregnacion al vacio

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion Industrial

Ciencias Agrícolas / Producción Animal y Lechería / Ciencia Animal y Lechería / Proceso de produccion de quesos

DOCENCIA

Ingeniería (09/2004 - a la fecha)

Grado

Responsable

Asignaturas:

Sistemas no Lineales y Control, 5 horas, Teórico-Práctico

Robótica, 5 horas, Teórico-Práctico

Teoria de Circuitos, 5 horas, Teórico-Práctico

Señales y Sistemas, 5 horas, Teórico-Práctico

Ingenieria Biomedica, 3 horas, Teórico-Práctico

Sistemas Lineales y Control, 5 horas, Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

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

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

Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica (08/2013 - a la fecha)

Maestría

Responsable

Asignaturas:

Temas Avanzados de Control. 5 horas. Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

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

Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica (03/2012 - a la fecha)

Maestría

Responsable

Asignaturas:

Introducción a la Ingeniería Biomédica, 4 horas, Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica /

Ingeniería Eléctrica (09/2010 - 12/2016)

Grado

Responsable

Asignaturas:

Seminario de Robótica, 3 horas, Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

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

Licenciatura en Ingenieria Audiovisual (03/2009 - 12/2011)

Grado

Responsable

Asignaturas:

Analisis de Señales I. 5 horas. Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

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

Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica (03/2010 - 12/2010)

Maestría

Organizador/Coordinador

Asignaturas:

Sistemas Dinámicos No Lineales, 5 horas, Teórico

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Matemáticas / Matemática Aplicada / Sistemas Dinámicos

Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica (03/2010 - 12/2010)

Maestría

Invitado

Asignaturas:

Reconocimiento de Patrones, 4 horas, Teórico

Areas de conocimiento:

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

Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (09/2010 - 12/2010)

Maestría

Responsable

Asignaturas:

Control Inteligente, 5 horas, Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

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

Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (03/2009 - 12/2009)

Maestría

Responsable

Asignaturas:

Metodos Numericos y Optimizacion, 3 horas, Teórico-Práctico

Identificacion de Sistemas, 5 horas, Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Matemáticas / Matemática Aplicada / Calculo Numerico y

Optimizacion

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

GESTIÓN ACADÉMICA

Director de Doctorado en Ingeniería (09/2020 - a la fecha)

Vicerrectoria de Investigacion e Innovacion, Departamento de Ingeniería

Gestión de la Enseñanza 2 horas semanales

Areas de conocimiento:

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

Director de postgrado Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (09/2007 - a la fecha)

Departamento de Ingeniería

Gestión de la Enseñanza 2 horas semanales

Areas de conocimiento:

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

Integrante Comision de Postgrados (11/2009 - 12/2011)

Vicerrectoria Academica

Participación en consejos y comisiones

Areas de conocimiento:

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

SECTOR EMPRESAS/PRIVADO - EMPRESA PRIVADA - URUGUAY

Proyectos Ingeniería SRL

VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Otro (03/2020 - 09/2021) Trabajo relevante

Asesor 4 horas semanales

Asesoría en el desarrollo del proyecto de innovación financiado por ANII denominado "SERE: Sistema de Evaluación Remota del Equilibrio".

ACTIVIDADES

PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

SERE: Sistema de Evaluacion Remota del Equilibrio (03/2020 - a la fecha)

Investigar y desarrollar una solución para detectar personas con riesgo de caer, que sea fácil de usar y de bajo costo, usando técnicas de reconocimiento de patrones.

4 horas semanales

Investigación

Integrante del Equipo

En Marcha

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:1

Doctorado:1

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: M. Arocena (Responsable), Hamlet Eduardo SUAREZ GALLEGO, Enrique D. FERREIRA

VÁZQUEZ, Rodrigo Salamano, Mariana DEL CASTILLO LARUMBE

Areas de conocimiento:

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

SECTOR EDUCACIÓN SUPERIOR/PÚBLICO - UNIVERSIDAD DE LA REPÚBLICA - URUGUAY

Facultad de Ingeniería

VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Funcionario/Empleado (09/2004 - 04/2008)

Profesor Adjunto Inst. Ing. Electrica 4 horas semanales

Escalafón: Docente Grado: Grado 3 Cargo: Efectivo

Funcionario/Empleado (01/1999 - 08/2004)

Profesor Adjunto Inst. Ing. Electrica 40 horas semanales / Dedicación total

Escalafón: Docente Grado: Grado 3 Cargo: Efectivo

Funcionario/Empleado (01/1993 - 12/1998)

Asistente Instituto de Ingenieria Electrica 20 horas semanales

Escalafón: Docente Grado: Grado 2 Cargo: Interino

Funcionario/Empleado (08/1990 - 08/1994)

Asistente Instituto de Fisica 30 horas semanales

Escalafón: Docente Grado: Grado 2 Cargo: Interino

Funcionario/Empleado (08/1988 - 08/1990)

Ayudante Instituto de Fisica 20 horas semanales

Escalafón: Docente Grado: Grado 1 Cargo: Interino

ACTIVIDADES

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

Redes Neuronales en Control (05/1991 - 08/2004)

30 horas semanales

Instituto de Ingenieria Electrica, Integrante del equipo

Equipo: R. CANETTI, E. PLANCHON, A. FONSECA

Areas de conocimiento:

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

Sistemas Hibridos (01/2001 - 08/2004)

Sistemas dinamicos que combinan tiempo continuo y eventos discretos

30 horas semanales

Instituto de Ingenieria Electrica, Coordinador o Responsable

Equipo: R. CANETTI

Areas de conocimiento:

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

Metodos Computacionales en Teoria Cuantica de Moleculas (08/1988 - 08/1994)

20 horas semanales

Instituto de Fisica, Integrante del equipo

Equipo: P. GARDIOL, R. SOSA

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química / Quimica

Cuantica

PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

Estudio Mecánico Cuántico de la Estructura Electrónica y Propiedades derivadas de las Especies moleculares: XnCO, XnC, XnCH2, (X = Fe, Ni, Cu, n=1,2,3 (11/1993 - 08/1994)

10 horas semanales

Instituto de Fisica

Desarrollo

Integrante del Equipo

Concluido

Equipo: P. GARDIOL, R. SOSA (Responsable)

Palabras clave: Propiedades moleculares

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química /

Redes Neuronales: Una Aplicación al Control (05/1991 - 07/1992)

20 horas semanales

Instituto de Ingenieria Electrica

Investigación

Coordinador o Responsable

Concluido

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: E. PLANCHON (Responsable), C. TROCHON

Palabras clave: Redes Neuronales

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica /

DOCENCIA

Doctorado en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica) (03/2003 - 12/2007)

Doctorado

Asignaturas:

Introduccion al Reconocimiento de Patrones, 1 horas, Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Reconocimiento de Patrones

Doctorado en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica) (03/2001 - 08/2004)

Doctorado

Asignaturas:

Introduccion a Sistemas Hibridos, 4 horas, Teórico-Práctico

Sistemas Neurofuzzy, 4 horas, Teórico-Práctico

Bachiller en Ciencias Básicas de Ingeniería (03/1990 - 08/1994)

Grado

Asignaturas:

Termodinámica, 6 horas, Teórico-Práctico

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica / Teoria Cinetica

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

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica /

Ingeniería Eléctrica (03/1993 - 08/1994)

Grado

Asignaturas:

Introduccion a la Teoria de Control, 4 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Teoria de Control

Bachiller en Ciencias Básicas de Ingeniería (03/1989 - 12/1989)

Grado

Asignaturas:

Fisica III, 4 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Óptica, Acústica / Electromagnetismo

Tecnólogo Mecánico (UDELAR-ANEP) (08/1988 - 12/1988)

Grado

Asignaturas:

Fisica B (Peritos), 3 horas, Teórico-Práctico

GESTIÓN ACADÉMICA

Miembro Comision de Posgrado del Claustro de Facultad (03/2002 - 08/2004)

Participación en consejos y comisiones

Miembro Comision de Politicas de Enseñanza (03/2003 - 08/2004)

Participación en consejos y comisiones

SECTOR GOBIERNO/PÚBLICO - LABORATORIO TECNOLÓGICO DEL URUGUAY - URUGUAY

Laboratorio Tecnológico del Uruguay

VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Colaborador (06/2004 - 06/2005)

Consultor 2 horas semanales

ACTIVIDADES

PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

Investigacion en Seguridad Informatica (06/2004 - 06/2005)

2 horas semanales

Ingenio

Desarrollo

Otros

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:1

Especialización:1

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: J. COUCHET (Responsable)

Areas de conocimiento:

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

Computación / Deteccion de Intrusos en Internet

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

Computación / Redes Neuronales

SECTOR EXTRANJERO/INTERNACIONAL/ENSEÑANZA SUPERIOR - ESTADOS UNIDOS

Carnegie Mellon University

VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Funcionario/Empleado (07/1998 - 12/2000)

Postdoctoral Research 40 horas semanales / Dedicación total

Becario (01/1997 - 06/1998)

Teaching Assistant 4 horas semanales

ACTIVIDADES

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

Multi agent systems (09/1998 - 12/2000)

36 horas semanales

Institute for Complex Engineered Systems, Integrante del equipo

Equipo: K. DIXON, J. JACKSON, R. MALAK, T. PHAM, P. KHOSLA

Palabras clave: Adaptable Software

Areas de 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 /

Sistemas Inteligentes de Trafico Vehicular (09/1998 - 12/2000)

20 horas semanales

Institute for Complex Engineered Systems, Integrante del equipo

Equipo: D. MANSTETTEN, E. SUBRAHMANIAN

Palabras clave: Control de trafico urbano

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica /

Control of Safety Critical Systems (07/1998 - 08/1998)

40 horas semanales

Software Engineering Institute, Integrante del equipo

Equipo: J. LEHOCKZY, A. CHUTINAN, B.H. KROGH, D. SETO, L.SHA

Palabras clave: Safety Systems

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica /

Analysis and Control of Hybrid Systems (09/1994 - 06/1998)

36 horas semanales

Department of Electrical and Computer Engineering, Integrante del equipo

Equipo: B.H. KROGH, J. CURY, M. RAUSCH, I. SILVA, J. REICH, X. CHENG, A. CHUTINAN

Palabras clave: Hybrid Systems

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

Port Based Adaptable Agent Architecture (09/1998 - 12/2000)

40 horas semanales

Institute for Complex Engineered Systems

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:3

Maestría/Magister:2

Doctorado:2

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: P. KHOSLA (Responsable), T. PHAM, K. DIXON, R. MALAK, J. JACKSON

Palabras clave: Multiagent Systems Adaptable Software

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robotica

Inter-Vehicle Real-Time Project (01/2000 - 12/2000)

12 horas semanales

Institute for Complex Engineered Systems

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: E. SUBRAHMANIAN (Responsable)

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Inteligente

SIMPLEX Architecture (07/1998 - 08/1998)

40 horas semanales

Software Engineering Institute

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:2

Doctorado:1

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: L.SHA (Responsable), D. SETO, B.H. KROGH, A. CHUTINAN, J. LEHOCKZY

Palabras clave: Safety Systems

Areas de conocimiento:

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

Plasma Enhanced Chemical Vapor Deposition Process (09/1994 - 08/1995)

6 horas semanales

Department of Electrical and Computer Engineering

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:2

Maestría/Magister:1

Doctorado:2

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: B.H. KROGH, X. CHENG, M. GIBSON, D. GREVE (Responsable), T. KNIGHT

Areas de conocimiento:

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

DOCENCIA

(01/1999 - 12/2000)

Grado

Asignaturas:

Product Design and Development, 2 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

(09/1997 - 05/1998)

Grado

Asignaturas:

Signals and Systems, 8 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

(01/1997 - 05/1997)

Grado

Asignaturas:

Real Time Control Laboratory, 8 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

(09/1995 - 12/1995)

Grado

Asignaturas:

Linear Systems, 2 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

SECTOR EXTRANJERO/INTERNACIONAL/OTROS - ESTADOS UNIDOS

NeuralWare Inc.

VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Becario (06/1995 - 08/1995)

Research assistant 40 horas semanales

ACTIVIDADES

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

Modelado, Simulacion y Control de Torres de Destilacion (06/1995 - 08/1995)

40 horas semanales

Headquarters, Coordinador o Responsable

Equipo:

Areas de 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

CARGA HORARIA

Carga horaria de docencia: 15 horas Carga horaria de investigación: 12 horas Carga horaria de formación RRHH: 10 horas Carga horaria de extensión: 2 horas Carga horaria de gestión: 8 horas

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 diseño 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, Florianiopolis. Dados los cargamentos de crudo que llegan en barcos y la planificación de producción en la refineria 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 bioingenieria 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 agentes basadas en distancias.

Se introdujo el uso de ángulos, áreas y volúmenes entre grupos de agentes 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

Leader-Follower Power-based Formation Control Applied to Differential-drive Mobile Robots (Completo, 2023)

A. G. SANCHEZ-SANCHEZ , E. G. HERNANDEZ-MARTINEZ , J. GONZÁLEZ-SIERRA , M. RAMÍREZ-NERIA , J. J. FLORES-GODOY , E. D. FERREIRA-VAZQUEZ , G. FERNANDEZ-ANAYA

Journal of Intelligent & Robotic Systems, v.: 107 2023

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Netherlands

ISSN: 09210296 E-ISSN: 15730409

DOI: 10.1007/s10846-022-01796-w

http://dx.doi.org/10.1007/s10846-022-01796-w

Scopus'

A continuous-time formulation for scheduling crude oil operations in a terminal with a refinery pipeline (Completo, 2023)

BERNARDO ZIMBERG, ENRIQUE FERREIRA, EDUARDO CAMPONOGARA

Computers & Chemical Engineering, v.: 178 p.: 108354 2023

Palabras clave: optimizacion planificacion

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Optimizacion de operaciones

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: United kingdom

ISSN: 00981354

DOI: 10.1016/j.compchemeng.2023.108354

http://dx.doi.org/10.1016/j.compchemeng.2023.108354

Scopus'

Multi-robot formation based on RSSI power level and radiation pattern (Completo, 2022)

E.G. Hernandez-Martinez , J. Gonzalez-Sierra , E. Alvarez-Guzman , E. D. FERREIRA , G. Fernandez-Anaya , J.J. Flores-Godoy

International Journal of Systems Science, v.: 53 3, p.:634 - 651, 2022

Palabras clave: Control de Formacion

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: United kingdom

ISSN: 00207721 E-ISSN: 14645319

DOI: 10.1080/00207721.2021.1969467

http://dx.doi.org/10.1080/00207721.2021.1969467

A multiagent systems with Petri Net approach for simulation of urban traffic networks (Completo, 2021)

M. Flores , E. G. Hernandez , E. D. FERREIRA , J. J. FLORES-GODOY , G. Fernandez Computers Environment and Urban Systems, v.: 89 2021

Palabras clave: Petri Net Control Urban traffic control Multi-agent Traffic simulator

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Urban Traffic Control

Medio de divulgación: Internet

ISSN: 01989715

DOI: https://doi.org/10.1016/j.compenvurbsys.2021.10166

Scopus'

A New Approach to Assess Femoral Anteversion from Clinical Gait Analysis Data (Completo, 2020)

N. Peña, M. Vazquez, S. Peveroni, E. Jorajuria, H.SUAREZ, E. D. FERREIRA, A. Rozumalski

Revista Argentina de Bioingeniería, v.: 244, p.:36 - 39, 2020

Palabras clave: Biomecanica Anteversion femoral

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Biomecanica

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Argentina

ISSN: 2591376X

http://revista.sabi.org.ar/index.php/revista/article/view/324

Postural control characterization according to age and auditory input in cochlear implant users (Completo, 2020)

A. Suarez, E. D. FERREIRA, B. Garcia Pintos, AROCENA, S, H.SUAREZ

Cochlear Implants International, v.: 22 1, p.:29 - 34, 2020

Palabras clave: Cochlear implants Postural Control

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Ciencias de la Salud / Implantes cocleares

Medio de divulgación: Internet

ISSN: 14670100 E-ISSN: 15569152

DOI: 10.1080/14670100.2020.1813996

https://www.tandfonline.com/doi/full/10.1080/14670100.2020.1813996

Scopus

Kinematic and EMG analysis of the stretch response of rectus femoris in pendulum test (Completo, 2020)

S. Peveroni, M. Vazquez, N. Peña, E. Jorajuria, H.SUAREZ, E. D. FERREIRA

Revista Argentina de Bioingeniería, v.: 244, p.:45 - 49, 2020

Palabras clave: Spasticity Ashworth scale

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Otras Ciencias Médicas / Otras Ciencias Médicas / Fisiatria

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Argentina

ISSN: 2591376X

http://revista.sabi.org.ar/index.php/revista/article/view/330

Rol de la información auditiva en el control motor del sistema del equilibrio en pacientes con implantes cocleares (Completo, 2019)

H.SUAREZ, E.D. FERREIRA

Anales de la Facultad de Medicina, v.: 62, p.:8 - 24, 2019

Palabras clave: Implante coclear Control de Postura

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Ciencias de la Salud / Control Postural

Medio de divulgación: Internet

Escrito por invitación E-ISSN: 23011254

DOI: 10.25184/anfamed2019v6n2a10

Consensus of Multiagent Systems Described by Various Noninteger Derivatives (Completo, 2019)

G. Nava-Antonio, G. Fernandez-Anaya, EG Hernandez-Martinez, J. J. FLORES-GODOY, E. D.

FERREIRA

Complexity, 2019

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Hindawi

E-ISSN: 10990526

DOI: https://doi.org/10.1155/2019/3297410

https://www.hindawi.com/journals/complexity/2019/3297410/cta/

Scopus'

Extension of Leader-Follower Behaviours for Wheeled Mobile Robots in Multirobot Coordination (Completo, 2019)

 $P.\ Paniagua-Contro\ ,\ EG.\ Hernandez-Martinez\ ,\ O.\ Gonzalez-Medina\ ,\ J.\ Gonzalez-Sierra\ ,\ J.\ J.$

FLORES-GODOY, E. D. FERREIRA, G. Fernandez-Anaya

Mathematical Problems in Engineering, 2019

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Hindawi

E-ISSN: 15635147

DOI: https://doi.org/10.1155/2019/4957259

https://www.hindawi.com/journals/mpe/2019/4957259/abs/

Scopus*

Motor and Cognitive Performances in Pre-lingual Cochlear Implant Adolescents, related with Vestibular Function and Auditory Input. (Completo, 2019)

H.SUAREZ, E. D. FERREIRA, AROCENA, S, Garcia Pintos, B, González Leggire P., Quinteros, D,

Suarez, S

Acta Oto-Laryngologica, v.: 139 4, p.:367 - 372, 2019

Palabras clave: postural control vestibular and auditory input

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Ciencias de la Salud / Control Postural

Medio de divulgación: Internet

Lugar de publicación: Taylor and Francis

ISSN: 00016489 E-ISSN: 16512251

DOI: 10.1080/00016489.2018.1549750

https://doi.org/10.1080/00016489.2018.1549750

Scopus[®] WEB OF SCIENCE™

A piecewise McCormick relaxation-based strategy for scheduling operations in a crude oil terminal (Completo, 2017) Trabajo relevante

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

Computers & Chemical Engineering, 2017

Palabras clave: Planificacion de crudo Optimizacion Matematica

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Recepcion y planificacion 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

Scopus¹ WEB OF SCIENCE™

Sensorimotor interaction in deaf children. Relationship between gait performance and hearing input during childhood assessed in prelingual cochlear implant users. (Completo, 2017)

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

Acta Oto-Laryngologica, v.: 137 4, p.:346 - 351, 2017

Palabras clave: Marcha humana Implante Coclear Cochlear implantsensorimotor interaction Gait performance

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Londres

ISSN: 00016489 E-ISSN: 16512251 DOI: 10.1080/00016489.2016.1247496

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

Scopus* WEB OF SCIENCE™

Formation Tracking of Heterogeneous Mobile Agents using Distance and Area Constraints (Completo, 2017)

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

Complexity, p.:1 - 13, 2017 Palabras clave: consenso Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Control de formación y marcha

Medio de divulgación: Internet

ISSN: 10762787 E-ISSN: 10990526

DOI: 10.1155/2017/9404193

https://www.hindawi.com/journals/complexity/2017/9404193/

Scopus® WEB OF SCIENCE™

Postural responses applied in a control model in cochlear implant users with pre-lingual hearing loss. (Completo, 2016)

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

Acta Oto-Laryngologica, v.: 136 4, p.:344 - 360, 2016 Palabras clave: Cochlear Implant Postural response

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Londres

ISSN: 00016489 E-ISSN: 16512251

DOI: 10.3109/00016489.2015.1113558

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

Scopus^{*} WEB OF SCIENCE™

Multi-Robot Formation Control using Distance and Orientation (Completo, 2016)

A. LOPEZ, E. D. FERREIRA, E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ, J.J. FLORES-GODOY, G.

FERNANDEZ, P. PANIAGUA

Advanced Robotics, v.: 30 14, p.: 901 - 913, 2016 Palabras clave: Formation Control Mobile robotics

Areas de 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 E-ISSN: 15685535

DOI: 10.1080/01691864.2016.1159143

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

Scopus[®] WEB OF SCIENCE™

${\bf Distance-based}\ {\bf Formation}\ {\bf Control}\ {\bf Using}\ {\bf Angular}\ {\bf Information}\ {\bf Between}\ {\bf Robots}\ ({\bf Completo},$

2016) Trabajo relevante

E. D. FERREIRA, E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ, J.J. FLORES-GODOY, G. FERNANDEZ, P. PANIAGLIA

Journal of Intelligent & Robotic Systems, v.: 83 3, p.:543 - 560, 2016

Palabras clave: Formation Control Mobile robotics Uniciclos Funciones potenciales artificiales

Collision Avoidance

Areas de 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 E-ISSN: 15730409 DOI: 10.1007/s10846-015-0312-1

http://linkspringer.com/article/10.1007%2Fs10846-015-0312-1

Chronic Balance Disorders After Acoustic Neuroma Surgery: Assessment of Gravitational Vertical Perception (Completo, 2015)

 $\mathsf{H.SUAREZ}\,,\mathsf{E.\,D.FERREIRA}\,,\mathsf{S.\,AROCENA}\,,\mathsf{F.\,BAGALCIAGUE}\,,\mathsf{C.\,SAN\,ROM\'AN}\,,\mathsf{G.\,SOTTA}\,,\mathsf{D.}$

GEISINGER, A. SUAREZ

Acta Oto-Laryngologica, v.: 135 4, p.:348 - 353, 2015

Palabras clave: Vertical perception

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: Londres

ISSN: 00016489 E-ISSN: 16512251

DOI: 10.3109/00016489.2014.974287

informahealthcare.com Scopus¹ WEB OF SCIENCE™

Reception, mixture, and transfer in a crude oil terminal (Completo, 2015)

B. ZIMBERG, E. CAMPONOGARA, E. D. FERREIRA

Computers & Chemical Engineering, v.: 82 p.:293 - 302, 2015

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

Areas de 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* WEB OF SCIENCE™

Energy Consumption of the Posturography Signal. Suitability in the Assessment and Follow up of Unsteadiness. (Resumen, 2014)

 $\mathsf{H.SUAREZ}\,,\mathsf{G.SOTTA}\,,\mathsf{E.\,D.FERREIRA}\,,\mathsf{C.SAN}\,\mathsf{ROM\'{A}N}\,,\mathsf{F.\,BAGALCIAGUE}\,,\mathsf{S.\,AROCENA}$

Journal of Vestibular Research, v.: 24 2014 Palabras clave: Balance Disorders Posturography

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: IOS Press

E-ISSN: 09574271

DOI: 10.3233/VES-140517
Scopus* WEB OF SCIENCE**

Ambulatory Assessment of Unsteadiness and Rehabilitation Intervention Results in Elderly Population (Resumen, 2014)

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

Journal of Vestibular Research, v.: 24 2014

Palabras clave: Control Postural Sistemas moviles

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha

Medio de divulgación: Internet Lugar de publicación: IOS Press

E-ISSN: 09574271

DOI: 10.3233/VES-140517
Scopus' WEB OF SCIENCE"

Energy Consumption of the Body's Center of Pressure Signal in Older Adults with Balance Disorders (Completo, 2014)

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

Journal of Neuroscience and Neuroengineering, v.: 31, p.:36 - 40, 2014

Palabras clave: Postural control

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

ISSN: 21682011 E-ISSN: 2168202X

http://www.ingentaconnect.com/content/asp/jnsne/2014/0000003/00000001/art00005

Postural response characterization in elderly patients with bilateral vestibular hypofunction (Completo, 2013)

H. SUAREZ , G. SOTTA , C. SAN ROMÁN , E. D. FERREIRA , S. AROCENA , D. GEISINGER , A.

SUAREZ, J. M. PICERNO

Acta Oto-Laryngologica, v.: 133 4, p.:361 - 367, 2013

Palabras clave: Postura humana

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y

marcha

Medio de divulgación: Internet

ISSN: 00016489 E-ISSN: 16512251

http://informahealthcare.com/oto

Scopus¹ WEB OF SCIENCE™

Visual Gravitational Vertical Perception in Peripheral Vestibular Hypofunction (Completo, 2012)

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

Acta Oto-Laryngologica, v.: 132 4, p.:415 - 419, 2012

Palabras clave: Head Tilt response

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Balance Postural

Medio de divulgación: Papel Lugar de publicación: USA

ISSN: 00016489 E-ISSN: 16512251

http://informahealthcare.com/doi/abs/10.3109/00016489.2011.629631?

prevSearch=allfield%253A%2528hamle

Disponible online
Scopus' WEB OF SCIENCE™

Balance in Parkinson's disease patients changing the visual input (Completo, 2011)

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

Brazilian Journal of Otorhinolaryngology, v.: 77 5, p.:651 - 655, 2011

Palabras clave: Enfermedad de Parkinson Balance postural

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Tecnología de Laboratorios Médicos / Posturografia 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 Medio de divulgación: Internet

E-ISSN: 18088686

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

latindex SciFLO

$\label{thm:lemma$

2010) Trabajo relevante

D. GEISINGER, E. D. FERREIRA, A. SUAREZ, H. SUAREZ Journal of Vestibular Research, v.: 20 5, p.:381 - 389, 2010

Palabras clave: Control Postural

Areas de 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

E-ISSN: 09574271

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

A Novel Architecture for the Classification and Visualization of Sequential Data (Completo, 2007)

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

Lecture Notes in Computer Science, v.: 4431 p.: 730 - 738, 2007

Palabras clave: Series temporales Clasificación Mapas auto organizados

Areas de 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 E-ISSN: 1611-3349

Scopus'

Control of the Gyrover: a single-wheel gyroscopically stabilized robot (Completo,

2000) Trabajo relevante

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

Advanced Robotics, v.: 14 6, p.:459 - 475, 2000

Palabras clave: Robotica Areas de 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 E-ISSN: 15685535 Scopus' WEB OF SCIENCE"

Controller Scheduling Using Neural Networks: Implementation and Experimental Results (Completo, 1999)

E. D. FERREIRA, B.H. KROGH

Lecture Notes in Computer Science, v.: 1567 p.:86 - 99, 1999

Palabras clave: Redes Neuronales Control scheduling

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

Medio de divulgación: Papel Lugar de publicación: Alemania

ISSN: 03029743 E-ISSN: 1611-3349 WEB OF SCIENCE**

Switching Controllers Based on Neural Network Estimates of Stability Region and Controller Performance (Completo, 1998) Trabajo relevante

E. D. FERREIRA, B.H. KROGH

Lecture Notes in Computer Science, v.: 1273 p.: 126 - 142, 1998

Palabras clave: Sistemas Hibridos Redes Neuronales

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

Medio de divulgación: Papel Lugar de publicación: Alemania

ISSN: 03029743 E-ISSN: 1611-3349 Scopus' WEB OF SCIENCE™

Ab initio MP2, MCSCF and MR-SDCI study on the structure of O4 and comparison with the hypervalent CO3 and SO3 species (Completo, 1995)

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

Theoretical Chemistry Accounts, v.: 335 p.:63 - 68, 1995

Palabras clave: Metodos Computacionales

Areas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química / Quimica

Cuantica

Medio de divulgación: Papel Lugar de publicación: Netherlands

ISSN: 1432881X E-ISSN: 14322234

NO ARBITRADOS

Automatizacion en la producción de quesos de alto valor agregado (Completo, 2009)

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

Ingeniería de Control, v.: 13 90, p.:54 - 60, 2009 Palabras clave: Produccion de quesos Automatizacion

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion Industrial

Medio de divulgación: Papel Lugar de publicación: Buenos Aires

Escrito por invitación ISSN: 16675290 www.editores-srl.com.ar

LIBROS

Textbook of Vertigo: Diagnosis and Management (Participación, 2013)

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

Publicado

Número de volúmenes: 1

Edición: 1e

Editorial: JP Medical Publishers Tipo de puplicación: Investigación

Escrito por invitación

Palabras clave: Control Postural SIstema Vestibular Vertigo

Areas de 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

Capítulos:

Clinical and Computerized test for vertigo evaluation Organizadores: Francesco Dispenza, Alessandro De Stefano

Página inicial 1, Página final 290

Aplicación para el diseño y optimización de una red inalámbrica WiFi (Completo, 2012)

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

Publicado

Número de páginas: 148

Editorial: Editorial Académica Española, Saarbrücken

Palabras clave: planificacion red wifi

Areas de conocimiento:

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

Telecomunicaciones / Redes Inalambricas

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-

PUBLICACIÓN DE TRABAJOS PRESENTADOS EN EVENTOS

Cyber-physical Multi-robot Formation: Virtual Agents Approach and Low-Cost Experiments (2023)

H. Giron-Nieto, O. Oliver=Garcia, E.G. Hernandez-Martinez, M. Ramirez-Neria, G. Fernandez-

Anaya, E. D. FERREIRA, J. J. FLORES-GODOY

Publicado Completo

Evento: Regional

Descripción: Congreso Nacional de Control Automático

Ciudad: Acapulco Año del evento: 2023

Anales/Proceedings: Memorias del 2023 Congreso Nacional de Control Automático

Pagina inicial: 507 Pagina final: 512 ISSN/ISBN: 2594-2492 Publicación arbitrada

Palabras clave: Formation Control Mobile Robots Multi-agent systems Cyber-physical

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Internet

https://revistadigital.amca.mx/cyber-physical-multi-robot-formation-virtual-agents-approach-and-

low-

Modeling and Performance Analysis of Vehicular Traffic Networks: A Multi-agent Perspective (2022)

E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ, F. MORALES-TORRES, J.E. QUIROZ-IBARRA, M. FLORES-GERONIMO, G. FERNANDEZ-ANAYA, E.D. FERREIRA-VAZQUEZ, J.J. FLORES-GODOY

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 2022 8th International Conference on Control, Decision and Information

Technologies (CoDIT) Ciudad: Istanbul, Turkey Año del evento: 2022

Anales/Proceedings:2022 8th International Conference on Control, Decision and Information

Technologies (CoDIT) Publicación arbitrada Editorial: IEEE

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Internet

DOI: 10.1109/codit55151.2022.9803996

http://dx.doi.org/10.1109/codit55151.2022.9803996

Formation Control for Thermal Multi-agent Systems (2021)

HECTOR LOPEZ-GONZALEZ, EDUARDO G. HERNANDEZ-MARTINEZ, ROGELIO DE J. PORTILLO-VELEZ, ENRIQUE D. FERREIRA-VAZQUEZ, JOSE J. FLORES-GODOY, GUILLERMO FERNANDEZ-ANAYA

Publicado Completo Evento: Regional

Descripción: 2021 IEEE URUCON Ciudad: Montevideo, Uruguay

Año del evento: 2021

Anales/Proceedings:2021 IEEE URUCON

Pagina inicial: 390 Pagina final: 394 Publicación arbitrada Editorial: IEEE

Palabras clave: Heating systems Performance evaluation Solid modeling Thermodynamics Virtual

reality

Medio de divulgación: Internet

DOI: 10.1109/urucon53396.2021.9647108

http://dx.doi.org/10.1109/urucon53396.2021.9647108

Quadcopter UAV Control based on Input-Output Linearization and PID (2021)

J. AGUERREBERE, E. G. HERNANDEZ-MARTINEZ, S. MONTUFAR-CHAVEZ, X. TORTOLERO-

BAENA, M. SALGADO-AGUIRRE, G. FERNANDEZ-ANAYA, E. FERREIRA-VAZQUEZ, J. J.

FLORES-GODOY

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 2021 IEEE International Midwest Symposium on Circuits and Systems (MWSCAS)

Ciudad: Lansing, MI, USA Año del evento: 2021

Anales/Proceedings:2021 IEEE International Midwest Symposium on Circuits and Systems

(MWSCAS)

Pagina inicial: 1003 Pagina final: 1006 Publicación arbitrada Editorial: IEEE

Palabras clave: PI control Position control Numerical simulation Numerical models

Medio de divulgación: Internet

DOI: 10.1109/mwscas47672.2021.9531674

http://dx.doi.org/10.1109/mwscas47672.2021.9531674

Postural Adaptation After Isolated Sensorial Stimulation by Virtual Reality Technology in Parkinson Disease (2020)

P. Michelini, H.SUAREZ, E. D. FERREIRA

Publicado Completo Evento: Regional

Descripción: XXII Congreso Argentino de Bioingeniería y XI Jornadas de Ingeniería Clínica

Ciudad: Piriapois Año del evento: 2020

Anales/Proceedings: Anales SABI 2020

Publicación arbitrada

Palabras clave: Control Postural

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica /

Medio de divulgación: Internet

Leader-Follower Coverage based on Power Transmission and Heading Angles (2020)

E. Hernandez, J. Gonzalez, E. Alvarez, G. Fernandez, E. D. FERREIRA, J. J. FLORES-GODOY

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: IEEE 63rd International Midwest Symposium on Circuits and Systems (MWSCAS)

Ciudad: Springfield, MA Año del evento: 2020 Pagina inicial: 369 Pagina final: 372 Publicación arbitrada Editorial: IEEE Ciudad: Piscataway

Palabras clave: Mobile robotics Formation Control

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robotica Movil

Medio de divulgación: Internet

Leader-follower Strategy based on Distance and Heading Angles using Local Vision (2019)

J. C. SALES-ORTIZ , J. F. CIPRIAN-SANCHEZ , E. G. HERNANDEZ-MARTINEZ , E. FERREIRA-VAZQUEZ , J. GONZALEZ-SIERRA , G. FERNANDEZ-ANAYA , J. J. FLORES-GODOY , P.

PANIAGUA-CONTRO

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 2019 IEEE 62nd International Midwest Symposium on Circuits and Systems

(MWSCAS)

Ciudad: Dallas, TX, USA

Año del evento: 2019

Anales/Proceedings:2019 IEEE 62nd International Midwest Symposium on Circuits and Systems

(MWSCAS)

Publicación arbitrada Editorial: IEEE

Palabras clave: Formation Control

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Internet DOI: 10.1109/mwscas.2019.8885046

http://dx.doi.org/10.1109/mwscas.2019.8885046

A Hybrid Representation of Urban Traffic Networks using Multi-agent Systems and Petri Nets (2019)

M. Flores-Geronimo, EG. Hernandez-Martinez, E. D. FERREIRA, J. J. FLORES-GODOY, G.

Fernandez-Anaya

Publicado

Completo

Evento: Internacional

Descripción: 2019 6th International Conference on Control, Decision and Information

Technologies (CoDIT)

Ciudad: Paris

Año del evento: 2019 Publicación arbitrada

Medio de divulgación: Internet

DOI: https://doi.org/10.1109/CoDIT.2019.8820626

Financiación/Cooperación:

Universidad Iberoamericana Ciudad de México / Cooperación, México https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/8820626/authors#authors

Leader-follower Strategy based on Distance and Heading Angles using Local Vision (2019)

 ${\sf JC. Sales-Ortiz\,,\,J.\,Ciprian\,,\,EG.\,Hernandez-Martinez\,,\,E.\,D.\,FERREIRA\,,\,J.\,Gonzalez-Sierra\,,\,G.}$

 ${\sf Fernandez\text{-}Anaya\,,\,J.\,J.\,FLORES\text{-}GODOY\,,\,P.\,Paniagua\text{-}Contro}$

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 62nd IEEE International Midwest Symposium on Circuits and Systems

Ciudad: Dallas, TX Año del evento: 2019 Publicación arbitrada

 $Palabras\ clave: Mobile\ robotics\ Leader-follower\ strategy distance\ based\ formation\ control\ local$

vision system

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robotica movil

Medio de divulgación: Internet

Financiación/Cooperación:

Universidad Iberoamericana Ciudad de México / Cooperación, México

https://www.mwscas2019.org/

$Modular\,Modelling\,for\,Urban\,Traffic\,Networks\,based\,on\,Multi-Agent\,Systems\,and\,Petri\,Nets\,(2018)$

M. Flores, E.G. Hernandez-Martinez, E.D. FERREIRA, J. J. FLORES-GODOY, G. Fernandez-Anaya

Publicado Completo

Evento: Regional

Descripción: Congreso Mexicano de Robotica

Ciudad: Ensenada Año del evento: 2018 Publicación arbitrada

Palabras clave: multi-agent systems urban traffic networks petri nets

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas multi-agente

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Multi-agente

Medio de divulgación: Internet

http://comrob.org/2018/openconf/modules/request.php?

module=oc_proceedings&action=summary.php&id=1836

Ganador del premio Rafael Kelly.

Leader-Follower Control Strategy with Rigid Body Behavior (2018)

Gonzalez-Sierra, J., Hernandez-Martinez, EG, E. D. FERREIRA, J. J. FLORES-GODOY, Fernandez-

Anaya, G, Paniagua-Contro, P

Publicado Completo

Completo

Evento: Internacional

Descripción: 12th IFAC Symposium on Robot Control

Ciudad: Budapest Año del evento: 2018 Publicación arbitrada

Palabras clave: leader-follower rigid behavior

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Formation control

Medio de divulgación: Internet

https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896318332452

Experimental Platform for Multi-Robot Systems: A Heterogeneous Focus (2018)

Paniagua-Contro, P, Sanchez, O, Hernandez-Martinez, EG, E. D. FERREIRA, J. J. FLORES-GODOY, Fernandez-Anaya, G, Lopez-Gonzalez, A

Publicado

Resumen expandido

Evento: Internacional

Descripción: Workshop del International Symposium on Experimental Robotics (ISER2018)

Ciudad: Buenos Aires Año del evento: 2018 Publicación arbitrada

Palabras clave: Heterogenous multi-robot systems

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Multi-robot systems

Medio de divulgación: Internet

Consensus of Multi-agent Systems with Distributed Fractional Order Dynamics (2017)

G. NAVA-ANTONIO , G. FERNANDEZ , E. HERNANDEZ-MARTINEZ , J. JAMOUS-GALANTE , E. D. FERREIRA , J.J. FLORES-GODOY

Publicado

Completo

Evento: Internacional

Descripción: 2017 International Workshop on Complex Systems and Networks (IWCSN)

Ciudad: Doha

Año del evento: 2017 Publicación arbitrada

Palabras clave: Dinamica Fraccional Consenso multiagentes

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Internet http://www.iwcsn2017.org/

$MDi: Acquisition, Analysis and Data \ Visualization \ System \ in \ Healthcare \ (2017)$

F. BELLINI, J.G. GUTIERREZ, L.E. ANZA, E. D. FERREIRA, L.G. DENEAULT, G. VANERIO

Publicado Completo

Evento: Internacional Descripción: URUCON Ciudad: Montevideo Año del evento: 2017 Publicación arbitrada

Palabras clave: Bioinformatics Telemedicine

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Bioinformatica

Medio de divulgación: Internet http://sites.ieee.org/urucon

Formation Tracking Experiments for Heterogeneous Mobile Robots (2017)

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

GODOY Publicado Completo

Evento: Internacional Descripción: URUCON Ciudad: Montevideo Año del evento: 2017

Publicación arbitrada

Palabras clave: Mobile robotics Formation tracking control

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Internet http://sites.ieee.org/urucon

On the Leader-following Consensus of Distributed Order Multi-agent Systems (2017)

G. NAVA-ANTONIO , G. FERNANDEZ , E. HERNANDEZ-MARTINEZ , J. JAMOUS-GALANTE , E. D. FERREIRA , J. FLORES-GODOY

Publicado Completo Evento: Regional

Descripción: Congreso Nacional de Control Automático

Ciudad: Monterrey Año del evento: 2017 Publicación arbitrada

Palabras clave: derivadas fraccionales distribuidas

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Control fraccional

Medio de divulgación: Internet

Spatial Formation Control with Volume Information: Application to Quadcopter UAVs (2016)

 ${\tt E.\,D.\,FERREIRA\,,\,E.G.\,HERNANDEZ-MARTINEZ\,,\,J.J.\,FLORES-GODOY\,,\,G.\,FERNANDEZ}$

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 10th IFAC Symposium on Non-Linear Control Systems

Ciudad: Monterey Año del evento: 2016 Publicación arbitrada

Palabras clave: Formation Control Mobile Robots

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Moviles

Medio de divulgación: Internet

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

Formation Control of Heterogeneous Robots using Distance and Orientation (2016)

 ${\sf E.G. HERNANDEZ\text{-}MARTINEZ\,, E. \,D. \, FERREIRA\,, \, A. \, LOPEZ\,, \, J.J. \, FLORES\text{-}GODOY\,, \, G.}$

FERNANDEZ, P. PANIAGUA

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: MSC 2016 IEEE Multi-Conference on Systems and Control

Ciudad: Buenos Aires

Año del evento: 2016 Publicación arbitrada

Palabras clave: Formation Control Heterogeneous Mobile Robots

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

www.msc2016.org

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

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: MSC 2016 IEEE Multi-Conference on Systems and Control

Ciudad: Buenos Aires Año del evento: 2016 Publicación arbitrada

Palabras clave: Formation Control Adaptive Control

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Moviles

Medio de divulgación: Internet

www.msc2016.org

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

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 6th IEEE Latin American Symposium on Circuits and Systems

Ciudad: Montevideo Año del evento: 2015 Publicación arbitrada

Palabras clave: Analisis de marcha Acelerometros

Areas de 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/

Classification of Basic Human Emotions based on Electroencephalography Data (2015)

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

Publicado

Completo

Evento: Internacional

Descripción: XX Iberoamerican Congress on Pattern Recognition

Ciudad: Montevideo Año del evento: 2015 Publicación arbitrada

Palabras clave: Electroencephalography Evoked Potentials

Areas de 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 http://www.ciarp.org/xx/

Trajectory Tracking of a Quadcopter UAV with Optimal Translational Control (2015)

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 11th IFAC Symposium on Robot Control

Ciudad: Salvador Año del evento: 2015

Volumen:11

ISSN/ISBN: 1474-6670 Publicación arbitrada Palabras clave: cuadroptero Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Control de cuadropteros

Medio de divulgación: Internet http://www.ifac-papersonline.net/

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

B. ZIMBERG, E. CAMPONOGARA, E. D. FERREIRA

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 20th Conf. of the International Federation of Operational Research Societies

Ciudad: Barcelona Año del evento: 2014 Publicación arbitrada

Palabras clave: Planning Mixed-integer Linear Programming

Areas de 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/

Unstable gait assessment with a portable analysis system (2014)

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: Instrumentation and Measurement Technology Conference

Ciudad: Montevideo Año del evento: 2014

Anales/Proceedings:Proceedings IMTC

Publicación arbitrada Palabras clave: Gait Analysis Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica /

Medio de divulgación: Internet

ieeexplore.ieee.org

Formation Control of Multiple Robots Avoiding Local Minima (2014)

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático

Ciudad: Cancun Año del evento: 2014 Publicación arbitrada

Palabras clave: Robotica movil Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Internet

Motion Coordination of Groups of Car-Like Robots (2014)

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

Publicado Completo Evento: Internacional

Descripción: XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático

Ciudad: Cancun Año del evento: 2014 Publicación arbitrada

Palabras clave: Robotica movil

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Internet

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

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: Terceras Jornadas Chilenas de Ingeniería Biomédica

Ciudad: Viña del Mar, Chile Año del evento: 2012 Publicación arbitrada

Palabras clave: Head Tilt response

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Percepcion de la vertical

Medio de divulgación: CD-Rom http://www.biomedica.uv.cl/jcib/

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

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

Publicado

Resumen

Evento: Internacional

Descripción: ANNUAL MIDWINTER RESEARCH MEETING OF THE ARO

Ciudad: San Diego, USA Año del evento: 2012

Anales/Proceedings: Abstracts of the Association for Research in Otolaryngology

Volumen:35 Pagina inicial: 1 Pagina final: 388 Publicación arbitrada

Palabras clave: Head Tilt response

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

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

Model of Postural Control System applied in Parkinsons disease patients. (2010)

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 32nd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and

Biology Society Ciudad: Buenos Aires

Año del evento: 2010

Publicación arbitrada

Palabras clave: Control Postural

Areas de 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/

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 32nd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and

Biology Society Ciudad: Buenos Aires Año del evento: 2010 Publicación arbitrada

Palabras clave: Control Postural

Areas de 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/

Optimal Control applied to Urban Road Traffic (2009)

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

Publicado

Resumen expandido Evento: Internacional

Descripción: 24th IFIP TC7 on Systems Modelling and Optimization

Ciudad: Buenos Aires Año del evento: 2009

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

Publicación arbitrada

Palabras clave: Control de semaforos

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Control Inteligente de Trafico

Medio de divulgación: CD-Rom

A Control Strategy for Multi-Phase Buck Converters (2009)

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 2009 IEEE Energy Conversion Congress and Exposition

Ciudad: San Jose, CA, USA Año del evento: 2009

Anales/Proceedings: Proceedings 2009 IEEE Energy Conversion Congress

Publicación arbitrada

Palabras clave: Convertidores de potencia

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos y Control

Medio de divulgación: CD-Rom

Inactivacion microbiana mediante campos electricos pulsantes (2009)

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

Publicado Resumen

Evento: Internacional Descripción: INNOVA Ciudad: Montevideo Año del evento: 2009 Publicación arbitrada

Palabras clave: Campos Electricos Pulsantes

Areas de conocimiento:

 $Ciencias\ Naturales\ y\ Exactas\ /\ Ciencias\ Biológicas\ /\ Biología\ Celular,\ Microbiología\ /\ Inacticavion$

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

Automatizacion en la Produccion de Quesos de Alto Valor Agregado (2008)

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

Publicado Completo Evento: Regional

Descripción: XXIº Congreso Argentino de Control Automático

Ciudad: Buenos Aires Año del evento: 2008

Anales/Proceedings:Proc. de XXI° Congreso Argentino de Control Automático

Publicación arbitrada

Palabras clave: Produccion de quesos

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Automatización de procesos

Medio de divulgación: CD-Rom

Automatización de un proceso de prensado y salado de quesos (2007)

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

Publicado Resumen

Evento: Internacional Descripción: INNOVA Ciudad: Montevideo Año del evento: 2007 Publicación arbitrada

Palabras clave: Automatizacion Industrial

Areas de 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

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

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 19th IFIP World Computer Congress

Ciudad: Santiago de Chile Año del evento: 2006

Anales/Proceedings:Artificial Intelligence in Theory and Practice

Volumen:217 Serie: IFIP Pagina inicial: 139 Pagina final: 148 ISSN/ISBN: 1571-5736 Publicación arbitrada Editorial: Springer Ciudad: Boston

Palabras clave: Mapas auto organizados Deteccion de intrusos

Areas de 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

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

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

Publicado Completo Evento: Regional

Descripción: Congreso Argentino de Ciencias de la Computación

Ciudad: Entre Rios Año del evento: 2005

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

Publicación arbitrada

Palabras clave: Mapas auto organizados

Areas de 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

Sistema de Control Inteligente Descentralizado de Tráfico Vehicular (2004)

E. D. FERREIRA

Publicado

Completo

Evento: Nacional

Descripción: I Jornadas de Electrónica Industrial y Control Automático

Ciudad: Montevideo Año del evento: 2004

Anales/Proceedings:Proc. de l'Automat 2004

Publicación arbitrada

Palabras clave: Control descentralizado

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Control de Trafico Urbano

Medio de divulgación: CD-Rom

Intelligent Agents in decentralized Traffic Control (2001)

E. D. FERREIRA, E. SUBRAHMANIAN, D. MANSTETTEN

Publicado

Completo

Evento: Internacional

Descripción: IEEE Intelligent Transportation Systems Conference

Ciudad: San Francisco Año del evento: 2001

Anales/Proceedings:Proceedings de IEEE Intelligent Transportation Systems

Pagina inicial: 707 Pagina final: 711

ISSN/ISBN: 7803-7194-1 Publicación arbitrada Editorial: IEEE

Palabras clave: Control descentralizado

Areas de conocimiento:

Ciudad: Piscataway

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

Control Automático y Robótica / Control de Trafico Urbano

Medio de divulgación: Papel

Multi Agent Collaboration using distributed Value Functions (2000)

E. D. FERREIRA, P. KHOSLA

Publicado

Completo

Evento: Internacional

Descripción: IEEE Intelligent Vehicle Symposium

Ciudad: Dearborn Año del evento: 2000

Anales/Proceedings:Proceedings of the IEEE Intelligent Vehicle Symposium 2000

Pagina inicial: 404 Pagina final: 409

ISSN/ISBN: 7803-6363-9 Publicación arbitrada

Editorial: IEEE Ciudad: Piscataway

Palabras clave: Control de trafico urbano Control distribuido

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Control de Trafico Urbano

Medio de divulgación: Papel

Gyrover: A single-wheel gyroscopically robot (1999)

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: IEEE/RSJ Intelligent Robots and Systems

Ciudad: Seul

Año del evento: 1999

Anales/Proceedings: Proceedings de IEEE/RSJ Intelligent Robots and Systems 1999

Volumen:1
Pagina inicial: 179
Pagina final: 184
Publicación arbitrada
Editorial: IEEE
Ciudad: Piscataway

Palabras clave: gyroscope Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Papel

Training guidelines for neural networks to estimate stability regions (1999)

E. D. FERREIRA, B.H. KROGH

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: American Control Conference

Ciudad: San Diego Año del evento: 1999

Anales/Proceedings:Proceedings de American Control Conference

Volumen:4

Pagina inicial: 2829 Pagina final: 2833 ISSN/ISBN: 7803-4990-3 Publicación arbitrada Editorial: IEEE Ciudad: Piscataway

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Neural Networks

Medio de divulgación: Papel

Controller Scheduling by Neural Networks (1997)

E. D. FERREIRA, B.H. KROGH

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 36th IEEE Conference on Decision and Control

Ciudad: San Diego Año del evento: 1997

Anales/Proceedings: Proceedings de 36th IEEE Conference on Decision and Control

Volumen:2

Pagina inicial: 1568
Pagina final: 1573
Publicación arbitrada
Editorial: IEEE
Ciudad: Piscataway

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Neural Networks

Medio de divulgación: Papel

Using Neural Networks to Estimate Regions of Stability (1997)

E. D. FERREIRA, B.H. KROGH

Publicado

Completo

Evento: Internacional

Descripción: American Control Conference

Ciudad: Alburquerque Año del evento: 1997

Anales/Proceedings: Proceedings de American Control Conference

Volumen:3

Pagina inicial: 1989
Pagina final: 1993
Publicación arbitrada
Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Papel

System identification methods for plasma enhanced chemical vapor deposition (1996)

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

Publicado Completo

Evento: Internacional

Descripción: 13th IFAC World Congress

Ciudad: San Francisco Año del evento: 1996

Anales/Proceedings: Proceedings de 13th IFAC World Congress

Pagina inicial: 319 Pagina final: 324 Publicación arbitrada Editorial: IFAC Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Identificacion de Sistemas

Medio de divulgación: Papel

Redes Binarias Lógicas en Control (1994)

A. FONSECA, E.D. FERREIRA

Publicado Completo

Evento: Regional

Descripción: Congreso de Control Automatico

Ciudad: Buenos Aires Año del evento: 1994 Publicación arbitrada Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Redes Neuronales

Medio de divulgación: CD-Rom

Control del Péndulo Invertido utilizando una red Neuronal CMAC (1993)

E. D. FERREIRA, E. PLANCHON, C. TROCHON

Publicado Completo Evento: Regional

Descripción: XIV Jornadas de Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Ciudad: Quito Año del evento: 1993

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

Publicación arbitrada Areas de 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

Grado de estabilidad de sujetos usando un sensor inercial (2023)

Prototipo, Equipo

H.SUAREZ, E. D. FERREIRA, M.del Castillo, F.de Izaguirre

País: Uruguay

Disponibilidad: Restricta

Institución financiadora: Proyectos Ingenieria SAS

Patente o Registro:

Patente de invención

US17/504,939, Stability scoring of individuals utilizing inertial sensor device

Depósito: 19/10/2021; Examen: ; Concesión:

Patente nacional: NO

Patente de invención

PCT/US2022/078342, Stability scoring of individuals utilizing inertial sensor device

Depósito: 19/10/2022; Examen: ; Concesión:

Patente nacional: NO

Patente de invención

US20230123815A1, Stability scoring of individuals utilizing inertial sensor device

Depósito: 20/04/2023; Examen: ; Concesión:

Patente nacional: NO

Palabras clave: Gait Analysis Monitoring device Balance evaluation

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / TIC

Medio de divulgación: Internet

https://patents.google.com/patent/US20230123815A1

Sistema portable inalambrico de medida de variables de marcha humana (2015)

Prototipo, Equipo

L. ANZA, E. D. FERREIRA

Sistema integrado portable en base a acelerometros con comunicación wifi para registrar y trasmitir datos de parametros sensados de la marcha humana

País: Uruguay

Disponibilidad: Restricta

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Analisis de marcha Acelerometros

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

www.ucu.edu.uy

Sistema portable de evaluacion de la marcha humana (2014)

Prototipo, Equipo

C. SAN ROMÁN, F. BAGALCIAGUE, E. D. FERREIRA, H. SUAREZ, N. PEÑA, M. AROCENA Sistema portable en base a acelerometros que estima los parámetros principales de la marcha humana para uso en investigación y clínica.

País: Uruguay

Disponibilidad: Restricta

Producto con aplicación productiva o social: 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 de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

Head Tilt Response (2012)

Prototipo, Equipo

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

Equipo para medida de percepcion de la vertical gravitacional humana

País: Uruguay

Disponibilidad: Irrestricta

Producto con aplicación productiva o social: Se utiliza en Uruguay para evaluar problemas del sistema vestibular.

Palabras clave: percepcion de la vertical

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Percepcion de la vertical

Medio de divulgación: Internet http://www.otoneurolab.com

Existe patente anterior. United States Patent Application 20120089049.

Controlador de Semaforos (2007)

Prototipo, Equipo

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

Controlador inteligente de semaforos

País: Uruguay

Disponibilidad: Restricta

Producto con aplicación productiva o social: Su version comercial se ha instalado en la ciudad de

Montevideo.

Institución financiadora: Dinacyt Palabras clave: Controlador Semaforico

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Medio de divulgación: Internet

http://die.ucu.edu.uy

TRABAJOS TÉCNICOS

ANÁLISIS BIOMECÁNICO TRIDIMENSIONAL DE LA TÉCNICA DE ARRANQUE EN HALTEROFILIA (2019)

Informe o Pericia técnica

N. Peña, López D., E. D. FERREIRA

Explorar el uso de la tecnología de captura de movimiento para el análisis digitalizado del gesto deportivo y la optimización de la performance.

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Restricta

Número de páginas: 18

Duración: 1 mes

Institución financiadora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras clave: biomecanica halterofilia captura de movimiento

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Biomecanica

Medio de divulgación: Internet

Planificación de la logistica de recepción, mezcla y entrega de crudo en la terminal de Uruguay (2016)

Elaboración de proyecto

B. ZIMBERG, E. D. FERREIRA, E. CAMPONOGARA

Presentacion al fondo sectorial de energia

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 46

Duración: 1 mes

Institución financiadora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras clave: Planificacion de crudo Optimizacion no lineal

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Optimizacion de logistica de crudo

Medio de divulgación: Internet

www.anii.gub.uy

Sistema Interconectado de Equipos Medicos para Analisis de Datos Fisiologicos y Alertas en una Unidad de Cuidados Intensivos (2016)

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA, L. DENEAULT

Presentacion al Fondo Sectorial de Salud

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 18

Duración: 1 mes

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: Monitoreo de señales medicas

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Señales biologicas

Medio de divulgación: Internet

www.anii.gub.uy

Alteraciones vestibulo oculomotoras como marcadores de inestabilidad y riesgo de caida en el adulto mayor (2016)

Elaboración de proyecto

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

Presentacion al Fondo Sectorial de Salud

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 49 Duración: 3 meses

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: VOR Inestabilidad y caidas

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Alteraciones vestibulares

Medio de divulgación: Internet

www.anii.gub.uy

Evaluación e impacto del abordaje clínico terapéutico de la inestabilidad de tobillo en corredores a través de un modelo dinámico de la locomoción humana (2016)

Elaboración de proyecto J. FRANCO , E. D. FERREIRA Presentacion al Fondo Maria Viñas

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 46 Duración: 1 mes

Institución financiadora: Univeridad Católica del Uruguay

Palabras clave: Analisis de marcha

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha

Medio de divulgación: Internet

www.anii.gub.uy

Desarrollo de un modelo cognitivo, electrofisiológico y dinámico de la percepción vertical (2014)

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA, G. BARG

presentacion a convocatoria del Fondo Clemente Estable 2014

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 47 Duración: 1 mes

Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay

Palabras clave: EEG Head tilt test

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control postural y emociones

Medio de divulgación: Internet

www.anii.gub.uy

Coordinación de movimiento de grupos de robots móviles (2013)

Elaboración de proyecto

E.D. FERREIRA

Presentacion a la convocatoria Vinculacion con Cientificos y Tecnologos del Exterior

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 15

Duración: 1 mes

Institución financiadora: ANII Palabras clave: Robotica movil Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Medio de divulgación: Papel

Optimización convexa y sus aplicaciones en Ingeniería Eléctrica (2012)

Elaboración de proyecto

E.D. FERREIRA

Presentacion a la convocatoria Vinculacion con Cientificos y Tecnologos del Exterior

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 17

Duración: 1 mes

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Optimización convexa

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Optimización convexa

Taller de Teoria de Control Supervisado (2011)

Elaboración de proyecto

E.D. FERREIRA

Presentacion a la convocatoria Vinculacion con Cientificos y Tecnologos del Exterior

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 19 Duración: 1 mes

Institución financiadora: ANII Palabras clave: Control Supervisado Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Otros

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano (2010)

Informe o Pericia técnica

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

Informe final de proyecto

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Número de páginas: 116 Duración: 18 meses

Institución financiadora: DINACYT Palabras clave: Trafico vehicular

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Urbano

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

Nuevo entorno especializado en el modelado y predicción en secuencias de datos (2010)

Elaboración de proyecto

J. COUCHET, E.D. FERREIRA

Proyecto presentado al Fondo María Viñas de la ANII

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Restricta

Número de páginas: 25 Institución financiadora: ANII

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

Areas de conocimiento:

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

ingeniena de Sistemas y Comunicaciones / modelos disdanos web

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

DEFINICIÓN DE ALTERNATIVAS PARA UN MODELO COMPLETO DE TRAZABILIDAD PARA EL SECTOR PESQUERO DE URUGUAY (2010)

Informe o Pericia técnica

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

Informe final de proyecto

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Número de páginas: 41 Duración: 15 meses

Institución financiadora: FAO

Palabras clave: Trazabilidad Pesquera

Areas de conocimiento:

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

DEFINICIÓN DE ALTERNATIVAS PARA UN MODELO COMPLETO DE TRAZABILIDAD PARA EL SECTOR PESQUERO DE URUGUAY (2009)

Informe o Pericia técnica

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

Informes de avance de Proyecto

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Restricta Número de páginas: 45 Duración: 3 meses

Institución financiadora: FAO Palabras clave: Trazabilidad Pesquera

Areas de 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

La relacion entre la percepcion de la vertical gravitacional y la funcion vestibular en sujetos normales y patologicos (2009)

Elaboración de proyecto

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

Propuesta presentada al Fondo Sectorial Salud de ANII

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 12 Duración: 24 meses

Institución financiadora: Agencia Nacional de Investigacion e Innovacion

Palabras clave: percepcion de la vertical

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Papel

Impacto de la estimulacion sensorial en la rehabilitacion en pacientes con enfermedad de Parkinson (2009)

Elaboración de proyecto

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

Propuesta presentada al Fondo Sectorial Salud de ANII

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 15 Duración: 24 meses

Institución financiadora: Agencia Nacional de Investigacion e Innovacion Palabras clave: Rehabilitacion del equilibrio Enfermedad de Parkinson

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Papel

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano (2008)

Informe o Pericia técnica

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

Informes de avance de Proyecto

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 17 Duración: 6 meses

Institución financiadora: DINACYT

Palabras clave: Control de semaforos Sistemas y Control

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Control Inteligente de Trafico

Medio de divulgación: CD-Rom

Desarrollo de Tecnología Nacional para la Gestión de Tráfico Urbano (2007)

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA, D. PERCIANTE, A. ARNAUD Propuesta de proyecto al PDT convocatoria 70

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 48 Duración: 18 meses

Institución financiadora: DINACYT Palabras clave: trafico urbano Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control /

Medio de divulgación: Papel

DISEÑO DE UN SISTEMA DE TRAZABILIDAD PARA EL SECTOR DE LA PESCA MARÍTIMA DE EXPORTACIÓN (2007)

Informe o Pericia técnica

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

Informes de avance y Final de Proyecto

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta

Duración: 15 meses

Institución financiadora: DINACYT

Palabras clave: RFID tags Areas de 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

Investigación en Seguridad Informática (2005)

Consultoría

E. D. FERREIRA

Evaluacion de Proyecto

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: New York Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 15 Duración: 12 meses

Institución financiadora: Banco Mundial

Palabras clave: Series temporales Reconocimiento de patrones

Areas de 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 / Deteccion de Intrusos en Internet

Medio de divulgación: CD-Rom

Mejoramiento del Sistema de Tránsito de la Ciudad de Montevideo (2002)

Elaboración de proyecto

E. D. FERREIRA, R. CANETTI

Propuesta de proyecto

País: Uruguay Idioma: Español Ciudad: Montevideo Disponibilidad: Irrestricta Número de páginas: 6 Duración: 3 meses

Institución financiadora: Facultad de Ingenieria - UDELAR

Palabras clave: Modelado y Simulacion de Sistemas Control de semaforos

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Control de Trafico Urbano

Medio de divulgación: CD-Rom

Inter-Vehicle Communication Real Time System (2001)

Informe o Pericia técnica

E. D. FERREIRA, E. SUBRAHMANIAN

Estudio de aplicaciones de sistemas de comunicacion entre vehiculos

País: Estados Unidos Idioma: Inglés Ciudad: Pittsburgh Disponibilidad: Irrestricta

Duración: 12 meses

Institución financiadora: Robert Bosch Corp.

Palabras clave: Sistemas de trafico inteligente Automatic cruise control

Areas de 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

A Case Study on the Development of a Baseline Controller for Automatic Landing of an F-16 Aircraft Using LMIs (1998)

Informe o Pericia técnica E. D. FERREIRA , D. SETO

Reporte Tecnico de avance de proyecto SIMPLEX

País: Estados Unidos Idioma: Inglés Ciudad: Pittsburgh Disponibilidad: Irrestricta

Número de páginas: 15 Duración: 3 meses

Institución financiadora: Software Engineering Institute Palabras clave: Safety Systems Control scheduling

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Medio de divulgación: Papel

OTRAS PRODUCCIONES

DESARROLLO DE MATERIAL DIDÁCTICO O DE INSTRUCCIÓN

Apuntes del Curso de Termodinámica (1994)

 $\hbox{A. SICARDI\,, E.\,D. FERREIRA\,,\,J.\,MARTINEZ\,,\,B.\,ZIMBERG}$

País: Uruguay Idioma: Español

Medio divulgación: Papel

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

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica /

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

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica / Teoria Cinetica

PROGRAMAS EN RADIO O TV

Control de Semáforos en Montevideo (2009)

E. D. FERREIRA, G. COSTA

Entrevista País: Uruguay Idioma: Español Emisora: Canal 5

Fecha de la presentación: 28/06/2009

Tema: LQQD Duración: 15 minutos Ciudad: Montevideo

Palabras clave: Control de semaforos

Areas de conocimiento:

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

Semaforos inteligentes (2008)

E. D. FERREIRA Entrevista

País: Uruguay Idioma: Español

Emisora: Montecarlo AM

Fecha de la presentación: 12/05/2008 Tema: Semaforos Inteligentes en Montevideo

Duración: 5 minutos Ciudad: Montevideo Areas de conocimiento:

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

Control de Trafico Inteligente en Montevideo (2008)

E. D. FERREIRA, D. PERCIANTE, M. GERSCHUNI, A. DERREGIBUS, B. GOLUBINTSEFF

Entrevista País: Uruguay Idioma: Español Emisora: CNN

Fecha de la presentación: 07/05/2008

Tema: Programa Adelantos Duración: 5 minutos Ciudad: Montevideo

Palabras clave: Sistemas de trafico inteligente

Areas de conocimiento:

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

Semaforos inteligentes (2008)

E. D. FERREIRA Entrevista

País: Uruguay Idioma: Español Emisora: FM Oceano

Fecha de la presentación: 14/05/2008 Tema: Semaforos Inteligentes en Montevideo

Duración: 7 minutos Ciudad: Montevideo

Palabras clave: Control de semaforos

Areas de conocimiento:

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

ORGANIZACIÓN DE EVENTOS

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

D. BIA , C. NEGREIRA , A. ARNAUD , E. D. FERREIRA Congreso

Lugar: Uruguay, Hotel Radisson Colonia del Sacramento

Idioma: Español

Medio divulgación: CD-Rom Web: http://embc2010.embs.org/

Institución Promotora/Financiadora: IEEE

Palabras clave: Ingenieria Medica

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica /

SSCS Distinguished Lecturer Latin American Tour (2010)

F. SILVEIRA, M. MIGUEZ, A. ARNAUD, E. D. FERREIRA

Congreso

Sub Tipo: Organización

Lugar: Uruguay ,Universidad Católica del Uruguay Montevideo

Idioma: Inglés

Medio divulgación: Internet

Web: http://iie.fing.edu.uy/eamta2010/sscsdltour

Evento itinerante: SI

Institución Promotora/Financiadora: IEEE Palabras clave: Electronica Microelectronica

Areas de 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

Semana de la Ciencia y la Tecnología (2008)

E. D. FERREIRA

Exposición

Lugar: Uruguay, Universidad Catolica del Uruguay Montevideo

Idioma: Español

Medio divulgación: Internet Duración: 1 semanas

Institución Promotora/Financiadora: Universidad Catolica del Uruguay

Palabras clave: Seminarios Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Electronica

Reunion Nacional de Ramas IEEE (2006)

E. D. FERREIRA, N. DAOUDIAN

Exposición

Lugar: Uruguay, Univ. Catolica del Uruguay y Univ. de Montevideo Montevideo

Idioma: Español

Medio divulgación: Internet

Duración: 1 semanas

Institución Promotora/Financiadora: IEEE

Palabras clave: Seminarios y Muestras de proyectos estudiantiles

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Electronica

Evaluaciones

EVALUACIÓN DE PROYECTOS

EVALUACIÓN INDEPENDIENTE DE PROYECTOS

EMPRETECNO - FONARSEC (2012)

Argentina

Ministerio de Ciencia, Tecnología e Innovación Tecnológica

Cantidad: Menos de 5

Programa CAPES/UdelaR (2012/2013)

Uruguay

Universidad de la Republica Cantidad: Menos de 5 Programa CAPES/UDELAR

Proyectos de Innovación Empresarial (2009 / 2013)

Uruguay ANII

Cantidad: De 5 a 20

Evaluación Técnica de Proyectos de Innovación Empresarial

Proyectos PDT (2005 / 2007)

Uruguay DINACYT

Cantidad: Menos de 5

Proyectos PDT subprograma empresas, area electronica y control industrial.

Laboratorio Tecnologico del Uruguay, Ingenio (2004/2005)

Uruguay

Laboratorio Tecnologico del Uruguay, Ingenio

Cantidad: Menos de 5

EVALUACIÓN DE PUBLICACIONES

REVISIONES

Journal of Intelligent and Robotic Systems (2023)

Tipo de publicación: Revista Cantidad: Menos de 5

Transactions on Agri Food Electronics (2023)

Tipo de publicación: Revista Cantidad: Menos de 5

IEEE Embedded Systems Letters (2023)

Tipo de publicación: Revista Cantidad: Menos de 5

Frontiers in Control Engineering (2022)

Tipo de publicación: Revista Cantidad: Menos de 5

International Journal of Systems Science (2021)

Tipo de publicación: Revista Cantidad: Menos de 5

INNOTEC (2018)

Tipo de publicación: Revista Cantidad: Menos de 5

Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control (2012)

Tipo de publicación: Revista Cantidad: Menos de 5

IFAC Symposium on Robust Control Design (2012)

Tipo de publicación: Anales Cantidad: Menos de 5

CLEI Conferencia Latinoamericana de Informática (2008 / 2014)

Tipo de publicación: Anales

Cantidad: Menos de 5

IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems (2008 / 2023)

Tipo de publicación: Revista

Cantidad: De 5 a 20

IFIP International Federation for Infomation Processing (2007 / 2010)

Tipo de publicación: Revista

Cantidad: De 5 a 20

Congreso de Electrónica, Robótica y Mecánica Automotriz, (CERMA) (2006 / 2011)

Tipo de publicación: Anales

Cantidad: De 5 a 20

IEEE Revista Latinoamericana (2005 / 2015)

Tipo de publicación: Revista

Cantidad: De 5 a 20

Symposium on Integrated Circuits and Systems Design (2003 / 2004)

Tipo de publicación: Anales

Cantidad: Menos de 5

Autonomous Agents and Multi-Agent Systems, Kluwer (2001/2002)

Tipo de publicación: Revista

Cantidad: Menos de 5

Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS) (2000 / 2001)

Tipo de publicación: Anales

Cantidad: Menos de 5

Proc. American Control Conference (1998/2008)

Tipo de publicación: Anales

Cantidad: De 5 a 20

Proc. Conference on Decision and Control (1998 / 2008)

Tipo de publicación: Anales

Cantidad: De 5 a 20

IEEE Transactions Control Systems Technology (1995 / 2014)

Tipo de publicación: Revista

Cantidad: De 5 a 20

EVALUACIÓN DE EVENTOS Y CONGRESOS

Conference on Decision and Control (2020)

Revisiones

Estados Unidos

IEEE

IEEE Intl. Symp. on Circuits & Systems (2020)

Revisiones

España

IEEE

International Conference on Robotics and Automation (2020)

Revisiones

Francia

IFAC World Congress (2017 / 2020)

Revisiones Alemania

URUCON (2017/2021)

Comité programa congreso Uruguay Arbitrado

IEEE Multi-Conference on Systems and Control (2016)

Revisiones Estados Unidos

IEEE

EAMTA Escuela Argentina de Microelectronica, Tecnologia y Aplicaciones (2016)

Comité programa congreso Argentina Arbitrado

IEEE

CIARP Iberoamerican Congress on Pattern Recognition (2015 / 2016)

Comité programa congreso Uruguay Arbitrado

Springer, Sonda, IAPR

AMCA, Congreso Nacional de Control Automático, (México) (2015 / 2017)

Revisiones México

II CLABIO Latin-American Conference on Bioimpedance (2015)

Comité programa congreso Uruguay Arbitrado

IEEE

IEEE LASCAS IBERCHIP (2015 / 2024)

Revisiones Uruguay Arbitrado

IEEE

IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference (2014/2016)

Revisiones Uruguay

IEEE

IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference (2010)

Comité programa congreso Uruguay **IEEE**

EVALUACIÓN DE PREMIOS

INGENIOTON (2019)

Comité de asignación de premios y concursos Uruguay

Cantidad: De 5 a 20

Teleton

Acreditación de carrera de postgrado en ingeniería (2015)

Evaluación de premios y concursos

Colombia

Cantidad: Menos de 5

Universidad Nacional de Colombia

Par evaluador externo, doctorado en ingeniería electrica.

Acreditación ARCUSUR de carreras de ingenieria (2013)

Evaluación de premios y concursos

Brasil

Cantidad: Menos de 5

Instituto Nacional de Ensino y Pesquisa

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

Concurso de proyectos finales de grado y tesis de postgrado en ingeniería (2010 / 2014)

Comité de asignación de premios y concursos

Uruguay

Cantidad: De 5 a 20

Academia Nacional de Ingeniería

Concurso Regional de Papers Estudiantiles IEEE R9 (2010 / 2010)

Estados Unidos

Cantidad: Menos de 5

IEEE

Acreditación Nacional de Carrera de grado en Ingeniería (2010 / 2017)

Evaluación de premios y concursos

Paraguay

Cantidad: Menos de 5

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

Par evaluador externo del Modelo Nacional de Acreditación de 2 carreras de Ingeniería Eléctrica en la Universidad Nacional de Asunción, Paraguay.

Acreditación ARCUSUR de carreras de ingenieria (2010)

Evaluación de premios y concursos

Colombia

Cantidad: Menos de 5

Consejo Nacional de Acreditación

Par evaluador externo. Universidad del Valle, Cali.

EVALUACIÓN DE CONVOCATORIAS CONCURSABLES

Evaluación independiente

Uruguay

Cantidad: De 5 a 20

UdelaR - Comision Sectorial de Enseñanza

Financiamiento de Proyectos de Investigación Científica Aplicada y Desarrollo Tecnológico (2019)

Evaluación independiente

México

Cantidad: Menos de 5 Universidad Iberoamericana

ANII - Fondo Clemente Estable (2019 / 2023)

Comité evaluador

Uruguay

Cantidad: De 5 a 20

ANII

ANII - Programa de Equipamiento Científico (2018)

Evaluación independiente

Uruguay

Cantidad: Menos de 5

ANII

PROCIENCIA: Fomento de la Investigacion Cientifica (2018)

Evaluación independiente

Paraguay

Cantidad: De 5 a 20

Conacyt

ANII - Vinculacion con Cientificos y Tecnologos (2016)

Evaluación independiente

Uruguay

Cantidad: Menos de 5

ANII

ANII - Becas de Movilidad Capacitación (2015 / 2023)

Comité evaluador

Uruguay

Cantidad: De 5 a 20

ANII

UIA - Proyectos de INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA BÁSICA (2015)

Evaluación independiente

México

Cantidad: Menos de 5

Universidad Iberoamericana

ANII - Proyectos para la Generación y/o Fortalecimiento de Servicios Tecnológicos (2014)

Comité evaluador

Uruguay

Cantidad: De 5 a 20

ANII

ANII - Becas para postgrados nacionales (2014/2023)

Evaluación independiente

Uruguay

Cantidad: De 5 a 20

ANII

CSIC - Iniciacion a la Investigacion (2013)

Evaluación independiente

Uruguay

Cantidad: Menos de 5 Universidad de la Republica

DINACYT - Proyectos de Investigación Científica y/o Desarrollo Tecnológico en Áreas de Oportunidad: (2006)

Comité evaluador

Uruguay

Cantidad: Menos de 5

DINACYT

Integrante Comisión técnica de Área, convocatoria no. 69

JURADO DE TESIS

UCU - Maestria en Gerencia de TI (2018)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Business School , Uruguay Nivel de formación: Maestría

UBA - Doctorado en Ciencias de la Computación (2016)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Universidad de Buenos Aires, Argentina

Nivel de formación: Doctorado

ORT - Ingeniería en Electrónica (2010 / 2017)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Educación Superior/Privado / Universidad ORT Uruguay / Facultad de Ingeniería , Uruguay Nivel de formación: Grado

UCU - Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (2008 / 2020)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Escuela de Postgrados ,

Uruguay

Nivel de formación: Maestría

UCU - Ingeniería en Electrónica, Telecomunicaciones, Potencia (2005 / 2020)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Nivel de formación: Grado

UdelaR - Ingeniería Eléctrica (2001/2004)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay Nivel de formación: Grado

UdelaR - Maestría en Ingeniería Eléctrica (2001/2015)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay Nivel de formación: Maestría

UdelaR - Doctorado en Ingeniería (2001/2015)

Jurado de mesa de evaluación de tesis

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay Nivel de formación: Doctorado

Formación de RRHH

TUTORÍAS CONCLUIDAS

POSGRADO

Nuevo Método para la Medición de la Anteversión Femoral en Pacientes con Parálisis Cerebral Utilizando un Sistema de Captura de Movimiento (2019 - 2022)

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Medicina, Uruguay

Programa: Maestría de PROINBIO

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad (E.D. FERREIRA, A. Rozumalski)

Nombre del orientado: Nicolás Peña

País: Uruguay

Palabras Clave: Biomecánica sistema de captura de movimiento

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Biomecánica

Modelo de Control de flujo vehicular basado en Redes de Petri (2016 - 2021)

Tesis de doctorado

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México

Programa: Doctorado en Ciencias de la Ingenieria Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad Nombre del orientado: Mauricio Flores Geronimo

País: México

Palabras Clave: Control de Trafico Vehicular Consenso en redes

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Trafico Vehicular

Coordinación de robots autónomos basada en distancias y orientación relativas

Tesis de doctorado

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Universidad Iberoamericana Ciudad de México / Facultad de Ingenieria , México

Tipo de orientación: Asesor

Nombre del orientado: Pablo Paniagua Contro

País: México

Palabras Clave: Robot moviles Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica

La rehabilitacion con el uso de tecnicas de realidad virtual en pacientes con Enfermedad de Parkinson

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Medicina , Uruguay Programa: Maestría del Programa de Ivestigaciones Biológicas (PROINBIO)

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad Nombre del orientado: Maria del Pilar Michelini

País: Uruguay

Palabras Clave: rehabilitacion realidad virtual parkinson

Areas de conocimiento:

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

DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UN ROBOT AUTÓNOMO MULTIENTORNO

Tesis de maestria

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Universidad Iberoamericana Ciudad de México, México

Tipo de orientación: Asesor

Nombre del orientado: Pablo Paniagua-Contro

País: México

Palabras Clave: Robot movil Areas de conocimiento:

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

Coordinación de Movimiento de Sistemas Multi-agentes Heterogéneos

Tesis de doctorado

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México

Programa: Doctorado en Ciencias de la Ingenieria

Tipo de orientación: Asesor

Nombre del orientado: Alexandro Lopez

País: México

Palabras Clave: Robotica movil Robots Heterogeneos

Areas de conocimiento:

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

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

Estrategias de control para convertidores de energía.

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay

Programa: Maestría en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)

Tipo de orientación: Asesor

Nombre del orientado: Alejandro Pascual

País: Uruguay

Palabras Clave: Convertidores de energía Teoria de Juegos

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

Reception, mixture and transfer in a Crude Oil Terminal

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica

Nombre del orientado: Bernardo Zimberg

País: Uruguay

Palabras Clave: Modelado matematico Optimización

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Modelado matematico de Sistemas

Codirigido junto con el Dr. Eduardo Camponogara de UFSC.

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

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica

Nombre del orientado: Luis Anza

País: Uruguay

Palabras Clave: Equilibrio en marcha Sistemas embebidos

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y

marcha

GRADO

Sistema de adquisición y tratamiento de datos de electrocardiograma y pulsioximetría

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Pablo Alonso, Enzo Pacilio

País: Uruguay

Palabras Clave: Bioingenieria

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Monitoreo de señales medicas

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

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado //, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Sebastian Moller

País: Uruguay

Palabras Clave: EEG Head Tilt Areas de conocimiento:

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

Diseño e implementacion de conversor para sistema de energía eólica

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

Nombre del orientado: Andrea Tito

País: Uruguay

Palabras Clave: Conversores conmutados

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Conversores de energia

Modelado de emociones basado en procesamiento de la señal EEG

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Telecomunicación

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

País: Uruguay Palabras Clave: EEG

Areas de conocimiento:

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

Telecomunicaciones / Procesamiento de Señales

Desarrollo de inversor para sistema de generacion eolica

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

Nombre del orientado: Martin Segredo

País: Uruguay

Palabras Clave: generador eolico

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Desarrollo de un Pulmon Artificial

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

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

País: Uruguay

Palabras Clave: Pulmon artificial

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica

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

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

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

País: Uruguay

Palabras Clave: Automatizacion

Areas de conocimiento:

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

Desarrollo de una aplicación para el diseño y optimización de una red inalámbrica WiFi

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Telecomunicación

Nombre del orientado: Florencia Rafaniello, Marcos Ludueña

País: Uruguay

Palabras Clave: Cobertura WiFi Plan Ceibal

Areas de conocimiento:

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

Telecomunicaciones / Sistemas WiFi

Automatizacion de un proceso de producción de envases plásticos de PET

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

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

País: Uruguay

Palabras Clave: Automatizacion

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Automatización de proceso industrial

Construcción de un equipo de laboratorio para Control

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electrónica

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

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica

Predicción de humedad en leche en polvo

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electrónica

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

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control

Emulación de Algoritmos de Redes Neuronales en DSP de punto flotante

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería, Uruguay

Programa: Ingeniería Eléctrica

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

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Incubador de plantas

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay

Programa: Ingeniería Eléctrica

Nombre del orientado: L. Ciganda y D. Orfila

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

OTRAS

Desarrollo de setup experimental de robotica para cursos e investigacion

Otras tutorías/orientaciones

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Departamento de

Ingeniería / Laboratorio de Analisis de Movimiento, Uruguay

Tipo de orientación: Tutor único o principal Nombre del orientado: Lucas Handalian

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica

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

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Ricardo Illa

País: Uruguay

Palabras Clave: Robots Moviles

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Desarrollo de un prototipo para coordinación de robots móviles

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Joan Reinaldo

País: Uruguay

Palabras Clave: Coordinacion de Robots moviles

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Robótica móvil

Analisis de la marcha humana en niños.

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado //, Uruguay

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Leonardo Agis y Fabián Torres

País: Uruguay

Palabras Clave: Analisis de marcha Sensores inerciales

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha

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

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado // , Uruguay

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: X. Fernandez, R. Garcia

País: Uruguay

Palabras Clave: Emociones Humanas Analisis de EEG Wavelets

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de EEG

Modelado de control de marcha

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado //, Uruguay

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

País: Uruguay

Palabras Clave: Analisis de marcha

Areas de conocimiento:

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

Pasantia de investigacion para la implementacion de modelos de postura y marcha usando software especializado.

Modelado matematico del control postural en humanos

Otras tutorías/orientaciones

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Nombre del orientado: Stephania Rezk

País: Uruguay

Palabras Clave: percepcion de la vertical Head Tilt response

Areas de conocimiento:

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

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

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Nombre del orientado: Luis Anza

País: Uruguay

Palabras Clave: Analisis de marcha Sistemas de monitoreo portables

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Analisis de

Marcha

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

Frenado Regenerativo en Vehículos Híbridos

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Nombre del orientado: Fernando Bengoechea

País: Uruguay

Palabras Clave: vehículo híbrido

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / vehículos híbridos

Aplicación de GPUs a control de tráfico urbano

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado //, Uruguay

Nombre del orientado: Leonardo Martínez

País: Uruguay

Palabras Clave: GPU trafico urbano

Areas de 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

Aplicación de GPUs a procesamiento de imagenes

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Nombre del orientado: Gastón Lenzi

País: Uruguay Palabras Clave: GPU Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Telecomunicaciones / Procesamiento de Señales

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

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Nombre del orientado: Julio Cigliutti

País: Uruguay

Palabras Clave: Electronica Industria Alimentaria

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Biotecnología Industrial / Bioprocesamiento Tecnológico, Biocatálisis,

Fermentación / Campos Electricos Pulsantes

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

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Nombre del orientado: Guillermo Costa

País: Uruguay

Palabras Clave: Amplificador Autozero Filtros conmutados

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Control optimo

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Microelectronica

Simulacion de Sistema de Trafico Vehicular

Otras tutorías/orientaciones

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería Eléctrica

Nombre del orientado: Anibal Banchero

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Urbano

Desarrollo de Sistema de control para sistemas de laboratorio

Otras tutorías/orientaciones

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

Nombre del orientado: M. Lasa y V. Socias

País: Uruguay

Palabras Clave: microcontroladores

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Microcontroladores

Desarrollo de un equipo para laboratorio de control

Otras tutorías/orientaciones

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería Eléctrica

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

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica

Automatizacion de un proceso de produccion de quesos

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías , Uruguay Programa: Ingeniería Eléctrica Nombre del orientado: Juan I. Osta

País: Uruguay

Areas de conocimiento:

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

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

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería Eléctrica

Nombre del orientado: Matias Miguez

País: Uruguay

Palabras Clave: Trafico vehicular Modelado y Simulacion de Sistemas

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas de Trafico Urbano

Pasantía de Investigacion financiada por el PDT para SACEEM SA con apoyo de IMM.

Modelado matemático del proceso de producción de leche en polvo

Iniciación a la investigación

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y

Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería Eléctrica

Nombre del orientado: Fernando Brisset

País: Uruguay

Palabras Clave: Sensor virtual Secado de leche

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Proceso de secado de leche

Pasantia de investigacion para CONAPROLE.

Investigación en Seguridad Informática

Iniciación a la investigación

Sector Extranjero/Internacional/Otros / Institución Extranjera / Banco Mundial, Uruguay

Programa: Programa InfoDev

Nombre del orientado: Jorge Couchet

País: Uruguay

Areas de 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 / Deteccion de Intrusos en Internet

East Liberty Traffic Study

Otras tutorías/orientaciones

 $Sector\ Extranjero/Internacional/Ense\~nanza\ superior\ /\ Carnegie\ Mellon\ University\ ,\ Estados\ Unidos$

Programa: Design Project Course

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

País: Estados Unidos

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Urbano

Traffic Control

Otras tutorías/orientaciones

 $Sector\ Extranjero/Internacional/Ense\~nanza\ superior\ /\ Carnegie\ Mellon\ University\ ,\ Estados\ Unidos$

Programa: Design Project Course

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

País: Estados Unidos Areas de conocimiento:

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

TUTORÍAS EN MARCHA

POSGRADO

Movimiento escapular, distancia acromiohumeral, rango y fuerza rotacional glenohumeral en deportistas femeninas de handball de élite (2022)

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Medicina / Escuela de Graduados, Uruguay

Programa: Maestría del Programa de Ivestigaciones Biológicas (PROINBIO)

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad (H.SUAREZ, E.D. FERREIRA, P. Camargo)

Nombre del orientado: David Lopez

País/Idioma: Uruguay,

Palabras Clave: Fisioterapia Biomecanica

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Ciencias del Deporte / Fisioterapia

Exoesqueleto para rehabilitación de niños con patologías del aparato locomotor (2021)

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Escuela de Postgrados,

Uruguay

Tipo de orientación: Tutor único o principal Nombre del orientado: Lucas Handalian

Medio de divulgación: Internet País/Idioma: Uruguay, Español

Areas de conocimiento:

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

Analisis de Movimiento

Instalacion y aplicacion del uso de un ecografo acoplado a un sistema de captura de movimiento (2020)

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay / Escuela de Postgrados /

Departamento de Ingenieria , Uruguay Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Ricardo Illa Medio de divulgación: Internet País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: captura de movimiento cinematica de movimiento humano

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / captura de movimiento

Efectividad del uso de Realidad Virtual para mejorar la integración espontánea y funcionalidad del miembro superior en niños y adolescentes con una hemiparesia (2019)

Tesis de maestria

 $Sector\ Educación\ Superior/Público\ /\ Universidad\ de\ la\ República\ /\ Facultad\ de\ Medicina\ /\ Escuela$

de Graduados , Uruguay Tipo de orientación: Asesor

Nombre del orientado: Eduardo Levaggi

Medio de divulgación: Internet País/Idioma: Uruguay, Español Palabras Clave: realidad virtual Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Salud Ocupacional

Confiabilidad del Test del Péndulo Instrumental para la Evaluación de la Espasticidad del Músculo Recto Anterior en Niños con Parálisis Cerebral (2018)

Tesis de maestria

Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Medicina, Uruguay

Programa: Maestría de PROINBIO

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Silvia Peveroni Medio de divulgación: Internet País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: espasticidad biomecánica Parálisis cerebral

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Ciencias y Servicios de Cuidado de la Salud /

Fisioterapia

Otros datos relevantes

PREMIOS, HONORES Y TÍTULOS

Sistema Nacional de Investigadores, Nivel II (2017)

(Nacional) ANII

Beca apoyo para asistencia a congresos (2016)

(Internacional) Universidad Católica del Uruguay Para exponer articulo en MSC2016.

Beca de Apoyo a Propuestas de Actualización (2014)

(Internacional)

Universidad Católica del Uruguay

Para estadía de investigación en Universidad Iberoamericana DF, México.

Sistema Nacional de Investigadores - Nivel I (2009)

(Nacional)

ANII

Renovado en 2011 y 2014.

Senior Member IEEE (2008)

Institute of Electrical and Electronics Engineers

Fondo Nacional de Investigadores, Nivel I (2004)

Direccion Nacional de Ciencia y Tecnologia, Uruguay

Beca CSIC, asistencia a congreso ITSC01 (2001)

Comisión Sectorial de Investigación Científica, Uruguay

Regimen Dedicación Total, Grado 3 (2000)

Universidad de la Republica, Fac. Ingenieria, Uruguay

Beca Fullbright, posgrado en CMU (1995)

Organizacion de Estados Americanos

Beca para realizar estudios de posgrado en CMU (1994)

CONICYT - Banco Interamericano de Desarrollo

Beca CLAF Instituto de Verano de Fisica (1993)

Centro Latinoamericano de Física

Beca CSIC, asistencia a cursos de especialización (1993)

Comisión Sectorial de Investigación Científica, Uruguay

Project Grant (1991)

Sigma-Xi, The Scientific Research Society

PRESENTACIONES EN EVENTOS

Multi Conference on Systems and Control (2016)

Congreso

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

Argentina

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 24

Nombre de la institución promotora: IEEE Palabras Clave: Robotica movil Formation Control

Control Adaptivo

Areas de conocimiento:

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

2015 Iberoamerican Congress on Pattern Recognition (2015)

Congreso

Classification of Basic Human Emotions based on Electroencephalography Data

Uruguay

Tipo de participación: Poster

Carga horaria: 16

Nombre de la institución promotora: Asociacion Uruguaya de Reconocimiento de Patrones

Palabras Clave: EEG Human emotions

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Deteccion y Analisis de señales

EEG

Seminario de Investigación e innovación Tecnológica (2015)

Seminario

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

México

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Universidad Iberoamericana Areas de conocimiento:

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

Seminario departamental (2015)

Seminario

Introducción al Análisis y Control de Sistemas Híbridos

México

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Universidad Iberoamericana Palabras Clave: Sistemas

Hibridos

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

XVI Latn American Congress of Automatc Control (2014)

Congreso

Formaton Control of Multple Robots Avoiding Local Minima

México

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 40

Nombre de la institución promotora: IFAC Palabras Clave: Coordinacion de Robots moviles Areas de conocimiento:

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

Terceras Jornadas Chilenas de Ingeniería Biomédica (2012)

Congreso

Modelado Dinamico del Head Tilt: Aplicacion en la Detección de Patologías del S istema Vestibular Chile

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 24

Nombre de la institución promotora: Universidad de Valparaiso Palabras Clave: percepcion de la vertical Head Tilt response

Areas de conocimiento:

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

Seminarios de Ing. Biomedica (2012)

Seminario

Sistemas de Control y Equilibrio Postural

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 3

Nombre de la institución promotora: Hospital Britanico Palabras Clave: Equilibrio en postura

Sistemas realimentadios

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha

Neurofisiologia 2011 (2011)

Congreso

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

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 1

Nombre de la institución promotora: Capitulo Latinoamericano de la IFCN Palabras Clave: Postura humana

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha

Compartido con Dr. Hamlet Suarez y Dario Geisinger.

Escenarios de interfaz Universidad Empresa en Iberoamérica (2011)

Taller

Exposiciones sobre herramientas academicas y gubernamentales existentes y casos de exito para la promocion de emprendimientos de base tecnologica en iberoamerica.

Uruguay

Tipo de participación: Moderador

Carga horaria: 3

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras Clave: emprendimientos TIC

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Otras Ingenierías y Tecnologías / Otras Ingenierías y Tecnologías / Innovacion y emprendimientos

Sistemas Adaptativos y su aplicación a las Señales Biomédicas (2010)

Seminario

Realidad Virtual aplicada al estudio del Control Postural

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras Clave: Control Postural Realidad Virtual

Areas de conocimiento:

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

Balance and Vestibular Rehabilitation (2009)

Simposio

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

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 4

Nombre de la institución promotora: Hospital Britanico Palabras Clave: Control Postural

Rehabilitacion del equilibrio

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Clínica / Otorrinolaringología / Equilibrio

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

Congreso Argentino de Control Automatico (2008)

Congreso

Automatizacion en la Produccion de Quesos de Alto Valor Agregado

Argentina

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 1

Nombre de la institución promotora: AADECA Palabras Clave: Automatizacion

Areas de conocimiento:

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

Semana de la Ciencia (2008)

Seminario

Desarrollo de Tecnología Nacional para la Gestión de Tráfico Urbano

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 10

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras Clave: Control de trafico urbano

Areas de conocimiento:

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

Semana de la Ciencia (2008)

Seminario

Automatización de procesos de prensado y salado de quesos

Uruguay

Tipo de participación: Poster

Carga horaria: 10

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras Clave: Produccion de quesos

Areas de conocimiento:

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

III Simposio Internacional de Innovacion y Desarrollo de Alimentos (2007)

Simposio

Automatizacion de un Proceso de Prensado y Salado de Quesos

Uruguay

Tipo de participación: Poster

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Laboratorio Tecnologico del Uruguay Palabras Clave:

Impregnacion al vacio Control de procesos

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion Industrial

Jornadas Informaticas de la Administracion Publica y Provada (2007)

Seminario

Sistemas Inteligentes de Tráfico Urbano

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 40

Nombre de la institución promotora: ASIAP

Seminarios de investigacion (2007)

Seminario

Desarrollo de tecnología nacional para la gestión de tráfico urbano

Brasil

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Universidad Federal de Santa Catarina Palabras Clave:

Control de trafico urbano

Areas de conocimiento:

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

Semana de la Ciencia (2007)

Seminario

Equipo de Lectura para Tags de RFID en la Trazabilidad Pesquera

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 10

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras Clave:

Trazabilidad Pesquera RFID tags

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Trazabilidad pesquera

IFIP TC7 World Congress (2006)

Congreso

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

Chile

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 40

Nombre de la institución promotora: IFIP Areas de conocimiento:

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

Reunion Nacional de Ramas Estudiantiles (2006)

Seminario

Sistemas de Tráfico Inteligente: Una aplicación de control

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 10

Nombre de la institución promotora: IEEE Palabras Clave: Control de trafico urbano

Areas de conocimiento:

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

Ciclo de Charlas Tecnicas (2004)

Seminario

Sistemas Híbridos: Un enfoque hacia el control global de sistemas

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay Palabras Clave: Sistemas Hibridos

Areas de conocimiento:

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

Propuesta de proyecto (2002)

Seminario

Mejoramiento del Sistema de Tránsito de la Ciudad de Montevideo

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Intendencia Municipal de Montevideo Areas de conocimiento: Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Trafico Urbano

Intelligent Transportation Systems Conference (2001)

Congreso

Intelligent Agents in decentralized Traffic Control

Estados Unidos

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 40

Nombre de la institución promotora: IEEE Palabras Clave: Sistemas Inteligentes de Trafico

Areas de conocimiento:

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

Autonomous Negotiating Teams PI Meeting (2000)

Encuentro

Port-Based Adaptable Agent Architecture

Estados Unidos

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 24

Nombre de la institución promotora: Defense Advanced Research Project Administration Palabras

Clave: Multiagent Systems

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Multiagent Systems

Bosch Seminar Series (1999)

Seminario

Adaptable Multi-Agent Architectures

Alemania

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 1

Nombre de la institución promotora: Robert Bosch Corp. Palabras Clave: Multiagent Systems

Telematica Sistemas de trafico inteligente

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Multiagent Systems

JURADO/INTEGRANTE DE COMISIONES EVALUADORAS DE TRABAJOS ACADÉMICOS

Micro-power physical activity identificator using triaxial acceleration data (2020)

Candidato: Maximiliano Chiossi Tipo Jurado: Tesis de Maestría

E. D. FERREIRA, P. Iturralde, A.ARNAUD

Maestria en Ciencias de Ingenieria Electrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad

Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay

País: Uruguay Idioma: Español Palabras Clave: IMU Areas de conocimiento:

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

DIY Telecine: Desarrollo y construccion de una plataforma de digitalizacion de cintas de cine (2018)

Candidato: Martin Piñeyro Tipo Jurado: Tesis de Maestría R. Cedeño, J. J. FLORES-GODOY, E. D. FERREIRA

Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad

Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay

País: Uruguay Idioma: Español

Palabras Clave: video digital

Areas de conocimiento:

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

A 100nA Cardiac Sensing Channel (2018)

Candidato: Rafael Puyol Tipo Jurado: Tesis de Maestría A.ARNAUD . A. Soto . E. D. FERREIRA

Maestria en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad

Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay

País: Uruguay Idioma: Español

Palabras Clave: microelectronica

DIEstro: Motion sensor platform for cattle oestrus detection (2016)

Candidato: Bruno Bellini Tipo Jurado: Tesis de Maestría

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

Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad

Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay

Sitio Web: www.ucu.edu.uy

País: Uruguay Idioma: Español

Palabras Clave: wireless sensor platform agro industry

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Plataforma de sensores inalambrica

Estimación de movimiento en secuencias de imágenes RGB y RGB-D (2016)

Candidato: Francisco R. Gomez Fernández

Tipo Jurado: Tesis de Doctorado

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

Doctorado en Ciencias de la Computación / Sector Extranjero/Internacional/Otros / Institución

Extranjera / Universidad de Buenos Aires / Argentina

País: Argentina Idioma: Inglés

Palabras Clave: procesamiento de video

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Procesamiento de señales

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

Candidato: Ignacio Benavente Tipo Jurado: Tesis de Maestría

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

Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad

Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay

Sitio Web: www.ucu.edu.uy

País: Uruguay Idioma: Español

Palabras Clave: Campos Electricos Pulsantes Inocuidad Alimentaria

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Campos Electricos Pulsantes

Aplicación de Visión Artificial para la Gestión del Tráfico Urbano (2013)

Candidato: Mijail Gerschuni

Tipo Jurado: Tesis de Maestría

D. PERCIANTE, M. MIGUEZ, E. D. FERREIRA

Maestria en Ciencias de la Ingenieria Electrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad

Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay

Sitio Web: http://www.ucu.edu.uy

País: Uruguay Idioma: Español

Palabras Clave: Reconocimiento de patrones Sistemas Inteligentes de Trafico

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Sistemas de Trafico Vehicular

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

Candidato: Joel Gak

Tipo Jurado: Tesis de Maestría

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

Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad

Católica del Uruguay / Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay

País: Uruguay Idioma: Español

Palabras Clave: Microelectronica Tecnologia HVMOS

Areas de conocimiento:

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

Hardware y Arquitectura de Computadoras / Dispositivos Integrados

Constrained Pre-Image for Kernel PCA. Aplication to Manifold Learning (2007)

Candidato: Pablo Arias

Tipo Jurado: Tesis de Maestría

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

Maestría en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica) / Sector Educación Superior/Público / Universidad de

la República / Facultad de Ingeniería / Uruguay

País: Uruguay Idioma: Español

Almost global stability of dynamical systems (2006)

Candidato: Pablo Monzon Tipo Jurado: Tesis de Doctorado

E. D. FERREIRA

Doctorado en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica) / Sector Educación Superior/Público / Universidad

de la República / Facultad de Ingeniería / Uruguay

País: Uruguay Idioma: Español

Predicción de Series Temporales Utilizando Redes Neuronales (2003)

Candidato: Horacio Paggi Tipo Jurado: Tesis de Maestría

E. D. FERREIRA

Maestría en Ingeniería en Computación / Sector Educación Superior/Público / Universidad de la

República / Facultad de Ingeniería / Uruguay

País: Uruguay Idioma: Español

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

Candidato: Mercedes Ramírez Mendoza

Tipo Jurado: Tesis de Doctorado

E. D. FERREIRA

Doctorado en Ingenieria / Sector Extranjero/Internacional/Otros / Institución Extranjera /

Universidad de Oriente / Cuba

País: Cuba Idioma: Español

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 dirección del programa de Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica en la UCU (2008-revisión 2012-actual).

Corresponsable de la elaboración y presentación al CDC del programa de Maestría en Ciencias de la Ingeniería (2do semestre 2020) y aprobado por el MEC (2023).

Participación en la elaboración del programa de doctorado en ingeniería de la UCU (2018-actual) el cual ha sido aprobado por el MEC (2021) y ha comenzado a funcionar bajo mi dirección.

Inclusion del area de Tecnologia de Alimentos en el Doctorado en Ingenieria, presentado y aprobado por el MEC (2023).

Integrante de la Comisión de doctorado de UCU (2do semestre 2019-actual).

Información adicional

IEEE Student Member 1988, Member 1998, Senior Member 2008. Presidente Capitulo de Control, Biomedica y Estado Solido, IEEE Sección Uruguay, 2006-presente. ORCID# 0000-0002-6506-9477

(23/12/2016)

Indicadores de producción

PRODUCCIÓN BIBLIOGRÁFICA	81
Artículos publicados en revistas científicas	32
Completo	30
Resumen	2
Trabajos en eventos	47
Libros y Capítulos	2
Libro publicado	1
Capítulos de libro publicado	1
PRODUCCIÓN TÉCNICA	36
Productos tecnológicos	5
Con registro o patente	1
Trabajos técnicos	22
Otros tipos	9
EVALUACIONES	57
Evaluación de proyectos	5
Evaluación de eventos	13
Evaluación de publicaciones	19
Evaluación de convocatorias concursables	12
Jurado de tesis	8
FORMACIÓN RRHH	49
Tutorías/Orientaciones/Supervisiones concluidas	44

hisiación ala investigación	15
Tesis/Monografía de grado	13
Otras tutorías/orientaciones	7
Tesis de doctorado	3
Tutorías/Orientaciones/Supervisiones en marcha	5
Tesis de maestria	5