



**ENRIQUE D. FERREIRA  
VÁZQUEZ**

Dr.

[enrique.ferreira@ucu.edu.uy](mailto:enrique.ferreira@ucu.edu.uy)  
[http://ucu.edu.uy/es/enrique-ferreira#.WGGj\\_ht97IU](http://ucu.edu.uy/es/enrique-ferreira#.WGGj_ht97IU)

Av. 8 de Octubre 2801,  
Montevideo 11600, Uruguay  
y  
(598)24872717x6425

## SNI

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

Categorización actual: Nivel II (Activo)

Fecha de publicación: 19/09/2018  
Última actualización SNI: 19/09/2018

## Datos Generales

### INSTITUCIÓN PRINCIPAL

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

### DIRECCIÓN INSTITUCIONAL

Institución: Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Sector Educación Superior/Privado

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

Teléfono: (598) 24872717 / 6425

Correo electrónico/Sitio Web: [enrique.ferreira@ucu.edu.uy](mailto:enrique.ferreira@ucu.edu.uy) [http://ucu.edu.uy/es/enrique-ferreira#.WGGj\\_ht97IU](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: Performance Characterization and Controller Scheduling for Dynamic Systems Using Neural Networks

Tutor/es: Bruce H. Krogh

Obtención del título: 1998

Institución financiadora: Administración Central (Exceptuando Ministerios) / Presidencia de la República - Oficina de Planeamiento y Presupuesto, Uruguay

Palabras Clave: Neural Networks Hybrid Control Systems

Áreas de conocimiento:

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

#### MAESTRÍA

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

Carnegie Mellon University, Estados Unidos

Título de la disertación/tesis: 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

Áreas 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 - UDeLaR, Uruguay

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

Tutor/es: Prof. Rafael Canetti

Obtención del título: 1993

Institución financiadora: Sigma Xi - The Scientific Research Society, Estados Unidos

Áreas 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 - UDeLaR, Uruguay

Título de la disertación/tesis:

Obtención del título: 1988

Áreas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Otras Ingenierías y Tecnologías / Otras Ingenierías y Tecnologías / Ciencias Básicas de Ingeniería

## Formación complementaria

### **CONCLUIDA**

#### **POSDOCTORADOS**

##### **Port-Based Adaptable System Architecture (1998 - 2000)**

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

Palabras Clave: Sistemas Adaptables

Áreas 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**

##### **Simulación a Eventos Discretos, ARTIST (01/1999 - 01/1999)**

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

40 horas

Áreas 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

Áreas de conocimiento:

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

##### **Tratamiento de Imágenes (01/1994 - 01/1994)**

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

25 horas

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

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

25 horas

Áreas de conocimiento:

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

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

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

20 horas

Áreas de conocimiento:

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

**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 /

**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 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 Híbridos

Areas de conocimiento:

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

**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 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

**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

**Teoria Electromagnetica - Lic. en Fisica (1989)**

Tipo: Otro

Institución organizadora: Facultad Ciencias - UDELAR, Uruguay

Áreas de conocimiento:  
Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física de Partículas y Campos / Teoría Electromagnética

**Física Moderna - Lic. en Física (1988)**

Tipo: Otro  
Institución organizadora: Facultad de Ciencias - UDELAR, Uruguay  
Áreas de conocimiento:  
Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Nuclear / Física Moderna

**Física Óptica y Laser (1987)**

Tipo: Otro  
Institución organizadora: Facultad de Ingeniería - 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 /

## Áreas de actuación

**INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA**

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

**INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA**

Ingeniería 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 DÁMASO ANTONIO LARRAÑAGA - URUGUAY**

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías

### VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Funcionario/Empleado (09/2004 - a la fecha)

Profesor Agregado ,40 horas semanales / Dedicación total

## ACTIVIDADES

### LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

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

5 horas semanales

Departamento de Ingeniería Eléctrica , Coordinador o Responsable

Equipo: D. PERCIANTE , M. MIGUEZ

Palabras clave: Ciudades Inteligentes

Áreas de conocimiento:

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

#### **Modelado del control postural y marcha en seres humanos. (03/2009 - a la fecha)**

Postura y marcha son dos elementos fundamentales para evaluar la calidad de vida de una persona. Las consecuencias de tener problemas de inestabilidad pueden llegar a ser muy graves y costosas para el sistema de salud en general. La 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. Una herramienta importante para el estudio de los problemas de equilibrio consiste en tener un modelo de postura y/o marcha para un individuo que relacione los estímulos sensoriales con las reacciones que permiten detectar y estabilizar la posición vertical y sus desplazamientos. Corresponde por lo tanto a lo que en el área de Control se denomina un sistema realimentado. Todos estos modelos ayudan a la comprensión de los mecanismos normales de funcionamiento y a la detección y tratamiento de problemas asociados con el envejecimiento normal por la edad o por enfermedades neuro-degenerativas como el Parkinson.

5 horas semanales

Departamento de Ingeniería Eléctrica , Integrante del equipo

Equipo: H. SUAREZ , D. GEISINGER , A. SUAREZ , C. SAN ROMÁN , P. MICHELINI , S. AROCENA

Palabras clave: Control Postural y Marcha

Áreas de conocimiento:

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

Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Básica / Neurociencias / Percepción 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 cuadrícópteros. Se estudian las formaciones y marcha en sus propiedades, convergencia, colisiones. Se usan las técnicas de grafos y Laplacianos así como funciones potenciales artificiales y funciones de Lyapunov de control para el diseño de las estrategias de movimiento. Los resultados a lograr tienen aplicación en otras áreas en las cuales las estrategias descentralizadas son las más recomendables como en sistemas de tráfico, sistemas de potencia y sistemas biológicos.

Aplicada

8 horas semanales

Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Departamento de Ingeniería Eléctrica , Integrante del equipo

Equipo: G. FERNANDEZ , J.J. FLORES , E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ , A. LOPEZ , P. PANIAGUA

Palabras clave: Formation Control Mobile Robots Flocking behavior

Áreas de conocimiento:

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

### PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

#### **Planificación de la logística de recepción, mezcla y entrega de crudo en la terminal de Uruguay (08/2017 - a la fecha)**

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

Investigación

Coordinador o Responsable

En Marcha

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: Enrique D. FERREIRA VÁZQUEZ (Responsable) , Bernardo ZIMBERG , 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 / Optimización y logística

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

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

10 horas semanales

Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Departamento de Ingeniería Eléctrica

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

Equipo: H. SUAREZ (Responsable) , C. SAN ROMÁN , 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 Ingeniería Eléctrica

Investigación

Integrante del Equipo

En Marcha

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

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

Palabras clave: Trazabilidad Pesquera

Areas de conocimiento:

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

**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 Ingeniería Eléctrica

Investigación

Coordinador o Responsable

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:5

Financiación:

Institución del exterior, Cooperación

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

Palabras clave: Modelado y Simulación de Sistemas Controlador de semáforos

Áreas de conocimiento:

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

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Equipo: A. ARNAUD , O. PAGANINI (Responsable) , A. RIPOLL , R. BELLONI , G. INOCENTE

Palabras clave: RFID tags

Áreas 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 Ingeniería Eléctrica

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:2

Financiación:

Laboratorio Tecnológico del Uruguay, Uruguay, Apoyo financiero

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

Palabras clave: Prensado y salado de quesos Impregnación al vacío

Áreas de conocimiento:

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

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

**DIRECCIÓN Y ADMINISTRACIÓN**

**Dirección de la Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (09/2007 - a la fecha )**

Departamento de Ingeniería Eléctrica

2 horas semanales

## DOCENCIA

### **Ingeniería en Electronica (09/2004 - a la fecha)**

Grado

Responsable

Asignaturas:

Sistemas Lineales y Control, 5 horas, Teórico-Práctico

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

Robótica, 5 horas, Teórico-Práctico

Teoría de Circuitos, 5 horas, Teórico-Práctico

Áreas 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 / Teoría de Control

### **Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (08/2013 - a la fecha)**

Maestría

Responsable

Asignaturas:

Temas Avanzados de Control, 5 horas, Teórico-Práctico

Áreas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica /

### **Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (03/2012 - a la fecha)**

Maestría

Responsable

Asignaturas:

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

Áreas 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

Áreas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica /

### **Licenciatura en Ingeniería Audiovisual (03/2009 - 12/2011 )**

Grado

Responsable

Asignaturas:

Análisis de Señales I, 5 horas, Teórico-Práctico

Áreas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Análisis de Señales

### **Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (03/2010 - 12/2010 )**

Maestría

Organizador/Coordinador

Asignaturas:

Sistemas Dinámicos No Lineales, 5 horas, Teórico

Áreas de conocimiento:

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

### **Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (03/2010 - 12/2010 )**

Maestría

Invitado



Asignaturas:

Reconocimiento de Patrones, 4 horas, Teórico

Áreas de conocimiento:

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

#### **Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (09/2010 - 12/2010 )**

Maestría

Responsable

Asignaturas:

Control Inteligente, 5 horas, Teórico-Práctico

Áreas de conocimiento:

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

#### **Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (03/2009 - 12/2009 )**

Maestría

Responsable

Asignaturas:

Métodos Numéricos y Optimización, 3 horas, Teórico-Práctico

Identificación de Sistemas, 5 horas, Teórico-Práctico

Áreas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Matemáticas / Matemática Aplicada / Cálculo Numérico y Optimización

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

#### **EXTENSIÓN**

##### **(06/2008 - 06/2009 )**

Biblioteca

1 hora

Áreas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Información y Bioinformática / Bases de datos

#### **GESTIÓN ACADÉMICA**

##### **Coordinador de postgrado Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica (09/2007 - a la fecha )**

Departamento de Ingeniería Eléctrica

Gestión de la Enseñanza

Áreas de conocimiento:

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

##### **Integrante Comisión de Postgrados (11/2009 - 12/2011 )**

Vicerrectoría Académica

Participación en consejos y comisiones

Áreas de conocimiento:

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

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

Facultad de Ingeniería - UDeLaR

#### **VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN**

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

Profesor Adjunto Inst. Ing. Eléctrica, 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 Ingeniería Electrica ,20 horas semanales  
Escalafón: Docente  
Grado: Grado 2  
Cargo: Interino

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

Asistente Instituto de Física ,30 horas semanales  
Escalafón: Docente  
Grado: Grado 2  
Cargo: Interino

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

Ayudante Instituto de Física ,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 Ingeniería Electrica , Integrante del equipo  
Equipo: R. CANETTI , E. PLANCHON , A. FONSECA  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Control Automático y Robótica / Neurocontrol

**Sistemas Híbridos (01/2001 - 08/2004 )**

Sistemas dinámicos que combinan tiempo continuo y eventos discretos  
30 horas semanales  
Instituto de Ingeniería Electrica , Coordinador o Responsable  
Equipo: R. CANETTI  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

**Metodos Computacionales en Teoría Cuántica de Moléculas (08/1988 - 08/1994 )**

20 horas semanales  
Instituto de Física , Integrante del equipo  
Equipo: P. GARDIOL , R. SOSA  
Áreas de conocimiento:  
Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias Físicas / Física Atómica, Molecular y Química / Química Cuántica

**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 Física  
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 Ingeniería Eléctrica  
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:  
Introducción 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:  
Introducción a Sistemas Híbridos, 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 / Teoría Cinética  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica / Transferencia de calor  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica /

**Ingeniería Eléctrica (03/1993 - 08/1994)**

Grado

Asignaturas:  
Introducción a la Teoría de Control, 4 horas, Práctico  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Teoría de Control

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

Grado

Asignaturas:

Física III, 4 horas, Práctico

Áreas de conocimiento:

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

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

Grado

Asignaturas:

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

#### **GESTIÓN ACADÉMICA**

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

Participación en consejos y comisiones

**Miembro Comisión de Políticas 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**

**Investigación en Seguridad Informática (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)

Áreas de conocimiento:

Ciencias Naturales y Exactas / Ciencias de la Computación e Información / Ciencias de la Computación / Detección de Intrusos en Internet

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

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

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: E. SUBRAHMANYAN , D. MANSTETTEN

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: L.SHA , 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 /

##### **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 , A. CHUTINAN , X. CHENG , J. REICH , I. SILVA , M. RAUSCH , J. CURY

Palabras clave: Hybrid Systems

Areas de conocimiento:

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

#### **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  
Áreas 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. SUBRAHMANNIAN (Responsable)  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico 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  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Teoría 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  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Identificación y Control

**DOCENCIA**

**(01/1999 - 12/2000)**

Grado

Asignaturas:  
Product Design and Development, 2 horas, Práctico  
Áreas 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, Simulación y Control de Torres de Destilación (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: 15 horas

Carga horaria de formación RRHH: 15 horas

Carga horaria de extensión: 2 horas

Carga horaria de gestión: 3 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 diseñó un prototipo de controlador inteligente de semáforos compatible con sistemas internacionales existentes.

Asimismo se ha trabajado en la logística del transporte y almacenamiento de crudo en colaboración con ANCAP e investigadores de UFSC, Florianópolis. Dados los cargamentos de crudo que llegan en barcos y la planificación de producción en la refinería se manejan los procesos de almacenaje en tanques de la terminal y planta tomando en cuenta las calidades de crudo, mezclas, tiempos de transporte y el mantenimiento del sistema para cumplir con la producción especificada (Zimberg et al, Reception, mixture, and transfer in a crude oil terminal. Computers and Chemical Engineering (82):293-302, 2015).

Se ha desarrollado una línea de investigación en bioingeniería en colaboración con el Hospital Británico. Los sistemas de control en un ser humano pueden ser modelados pensando en modos de funcionamiento. Se está trabajando en el control del equilibrio relacionado con patologías sensoriales, como la hipofunción vestibular, o neurológicas como Parkinson o degeneración del sistema nervioso central por envejecimiento. Aplicando conceptos de la teoría de control al sistema de balance humano se han podido generar modelos de percepción de la vertical y encontrar discriminadores para algunas patologías. Se diseñaron prototipos para medir las variables adecuadas, analizar su relación con las alteraciones, crecimiento o degeneración y dar realimentación útil a los médicos. (San Roman et al, Unstable gait assessment with a portable analysis system, Proceedings IMTC, Montevideo, May, 2014).

Recientemente se ha comenzado una línea de investigación en coordinación de robots móviles, diseñando estrategias de control descentralizado coordinado para alcanzar, mantener y desplazar formaciones de robots basadas en distancias.

Se introdujo el uso de ángulos relativos entre grupo de robots como forma de definir y mejorar el comportamiento dinámico de las formaciones.

(Ferreira et al, Distance-based Formation Control using Angular Information between Robots, JIRS, (83)3:543-60, Sep. 2016).

Todos estos desarrollos contribuyen a generar una base de conocimiento nacional, aumentar la comprensión sobre el comportamiento de sistemas complejos y generar nuevas soluciones adaptables a la realidad nacional pero que signifiquen un avance en el conocimiento teórico y aplicaciones de estos sistemas.

## Producción bibliográfica

### ARTÍCULOS PUBLICADOS

#### ARBITRADOS

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

L. SALSANO , E. CAMPONOGARA , B. ZIMBERG , E. D. FERREIRA , I.E. GROSSMAN  
Computers and Chemical Engineering, 2017

Palabras clave: Planificación de crudo Optimización Matemática

Áreas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

ISSN: 00981354

DOI: [10.1016/j.compchemeng.2017.06.012](https://doi.org/10.1016/j.compchemeng.2017.06.012)

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

Scopus® 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)**

R. ALONSO , H. SUAREZ , 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  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Marcha  
Medio de divulgación: Internet  
Lugar de publicación: Londres  
ISSN: 00016489  
DOI: [10.1080/00016489.2016.1247496](https://doi.org/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  
DOI: [10.1155/2017/9404193](https://doi.org/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  
DOI: [10.3109/00016489.2015.1113558](https://doi.org/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  
DOI: [10.1080/01691864.2016.1159143](https://doi.org/10.1080/01691864.2016.1159143)  
<http://dx.doi.org/10.1080/01691864.2016.1159143>  
**Scopus** WEB OF SCIENCE™

**Distance-based Formation Control Using Angular Information Between Robots (Completo, 2016)**

E. D. FERREIRA , E.G. HERNANDEZ-MARTINEZ , J.J. FLORES-GODOY , G. FERNANDEZ , P. PANIAGUA  
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  
DOI: [10.1007/s10846-015-0312-1](https://doi.org/10.1007/s10846-015-0312-1)

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

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

DOI: [10.3109/00016489.2014.974287](https://doi.org/10.3109/00016489.2014.974287)

[informahealthcare.com](http://informahealthcare.com)

Scopus® WEB OF SCIENCE™

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

B. ZIMBERG , E. CAMPONOVARA , E. D. FERREIRA

Computers and 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](https://doi.org/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)**

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

ISSN: 09574271

DOI: [10.3233/VES-140517](https://doi.org/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 móviles

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

Lugar de publicación: IOS Press

ISSN: 09574271

DOI: [10.3233/VES-140517](https://doi.org/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.: 3 1 , p.:36 - 40, 2014

Palabras clave: Postural control

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

**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

<http://informahealthcare.com/oto>

Scopus® 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

[http://informahealthcare.com/doi/abs/10.3109/00016489.2011.629631?](http://informahealthcare.com/doi/abs/10.3109/00016489.2011.629631?prevSearch=allfield%253A%2528hamle)

[prevSearch=allfield%253A%2528hamle](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 / Posturografía

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

ISSN: 18088686

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



**Head Tilt Response: A complementary test to the Subjective Visual Vertical (Completo, 2010)**

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

ISSN: 09574271

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

Scopus® WEB OF SCIENCE™

**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

Scopus\*

#### **Control of the Gyrover: a single-wheel gyroscopically stabilized robot (Completo, 2000)**

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

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 Híbridos

Medio de divulgación: Papel

Lugar de publicación: Alemania

ISSN: 03029743

WEB OF SCIENCE\*

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

E. D. FERREIRA , B.H. KROGH

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

Palabras clave: Sistemas Híbridos Redes Neuronales

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Papel

Lugar de publicación: Alemania

ISSN: 03029743

Scopus\* 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 (Print), v.: 335 p.:63 - 68, 1995

Palabras clave: Metodos Computacionales

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Papel

Lugar de publicación: Netherlands

ISSN: 1432881X

#### **NO ARBITRADOS**

#### **Automatización 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

Áreas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Papel

Lugar de publicación: Buenos Aires

ISSN: 16675290

www.editores-srl.com.ar

## LIBROS

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

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

Número de volúmenes: 1

Edición: 1e,

Editorial: JP Medical Publishers,

Tipo de publicación: Investigación

Escrito por invitación

Palabras clave: Control Postural Sistema Vestibular Vertigo

Áreas 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 ( Libro publicado Texto integral , 2012)**

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

Número de páginas: 148

Edición: ,

Editorial: Editorial Académica Española, Saarbrücken

Palabras clave: planificacion red wifi

Áreas 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

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

Completo

G. NAVA-ANTONIO , G. FERNANDEZ , E. HERNANDEZ-MARTINEZ , J. JAMOUS-GALANTE , E.

D. FERREIRA , J.J. FLORES-GODOY

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

Áreas 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)**

Completo

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

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)**

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

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)**

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

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)**

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

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)**

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

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  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Móviles  
Medio de divulgación: Internet  
[www.msc2016.org](http://www.msc2016.org)

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

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

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  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Coordinación de Robots Móviles  
Medio de divulgación: Internet  
[www.msc2016.org](http://www.msc2016.org)

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

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

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 Acelerómetros  
Áreas 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)**

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

Evento: Internacional  
Descripción: XX Iberoamerican Congress on Pattern Recognition  
Ciudad: Montevideo  
Año del evento: 2015  
Publicación arbitrada  
Palabras clave: Electroencephalography Evoked Potentials  
Áreas 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)**

Completo

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

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)**

Completo

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

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)**

Completo

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

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](http://ieeexplore.ieee.org)

**Formation Control of Multiple Robots Avoiding Local Minima (2014)**

Completo

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

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)**

Completo



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

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)**

Completo

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

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)**

Resumen

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

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

Página inicial: 1

Página 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)**

Completo

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

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/>

**Dynamic Modeling and Experimental Results for a Head Tilt Response (2010)**

Completo

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

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)**

Resumen expandido

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

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)**

Completo

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

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 Híbridos y Control

Medio de divulgación: CD-Rom

#### **Inactivación microbiana mediante campos electricos pulsantes (2009)**

Resumen

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

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 / Inactivacion Microbiana

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

Medio de divulgación: CD-Rom

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

Completo

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

Evento: Regional

Descripción: XXIº Congreso Argentino de Control Automático

Ciudad: Buenos Aires

Año del evento: 2008

Anales/Proceedings: Proc. de XXIº 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 / Automatizacion de procesos

Medio de divulgación: CD-Rom

**Automatizacion de un proceso de prensado y salado de quesos (2007)**

Resumen

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

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)**

Completo

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

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

Página inicial: 139

Página 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)**

Completo

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

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)**

Completo  
E. D. FERREIRA

Evento: Nacional  
Descripción: I Jornadas de Electrónica Industrial y Control Automático  
Ciudad: Montevideo  
Año del evento: 2004  
Anales/Proceedings: Proc. de I 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 Tráfico Urbano  
Medio de divulgación: CD-Rom

**Intelligent Agents in decentralized Traffic Control (2001)**

Completo  
E. D. FERREIRA , E. SUBRAHMANYAN , D. MANSTETTEN

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  
Ciudad: Piscataway  
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 Tráfico Urbano  
Medio de divulgación: Papel

**Multi Agent Collaboration using distributed Value Functions (2000)**

Completo  
E. D. FERREIRA , P. KHOSLA

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 tráfico urbano Control distribuido  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Control Automático y Robótica / Control de Tráfico Urbano  
Medio de divulgación: Papel

**Gyrover: A single-wheel gyroscopically robot (1999)**

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

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  
Página inicial: 179  
Página final: 184  
Publicación arbitrada  
Editorial: IEEE  
Ciudad: Piscataway  
Palabras clave: gyroscope  
Áreas 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)**

Completo  
E. D. FERREIRA , B.H. KROGH

Evento: Internacional  
Descripción: American Control Conference  
Ciudad: San Diego  
Año del evento: 1999  
Anales/Proceedings: Proceedings de American Control Conference  
Volumen: 4  
Página inicial: 2829  
Página final: 2833  
ISSN/ISBN: 7803-4990-3  
Publicación arbitrada  
Editorial: IEEE  
Ciudad: Piscataway  
Áreas 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)**

Completo  
E. D. FERREIRA , B.H. KROGH

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  
Página inicial: 1568  
Página final: 1573  
Publicación arbitrada  
Editorial: IEEE  
Ciudad: Piscataway  
Áreas 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)**

Completo  
E. D. FERREIRA , B.H. KROGH

Evento: Internacional  
Descripción: American Control Conference  
Ciudad: Albuquerque  
Año del evento: 1997

Anales/Proceedings: Proceedings de American Control Conference

Volumen: 3

Página inicial: 1989

Página final: 1993

Publicación arbitrada

Áreas 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)**

Completo

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

Evento: Internacional

Descripción: 13th IFAC World Congress

Ciudad: San Francisco

Año del evento: 1996

Anales/Proceedings: Proceedings de 13th IFAC World Congress

Página inicial: 319

Página final: 324

Publicación arbitrada

Editorial: IFAC

Áreas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Identificación de Sistemas

Medio de divulgación: Papel

#### **Redes Binarias Lógicas en Control (1994)**

Completo

A. FONSECA, E. D. FERREIRA

Evento: Regional

Descripción: Congreso de Control Automático

Ciudad: Buenos Aires

Año del evento: 1994

Publicación arbitrada

Áreas 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)**

Completo

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

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

Áreas 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**

#### **Sistema portable inalámbrico de medida de variables de marcha humana (2015)**

Prototipo, Equipo

L. ANZA, E. D. FERREIRA

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

País: Uruguay

Disponibilidad: Restringida

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Analisis de marcha Acelerómetros

Áreas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

[www.ucu.edu.uy](http://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 acelerómetros que estima los parámetros principales de la marcha humana para uso en investigación y clínica.

País: Uruguay

Disponibilidad: Restringida

Producto con aplicación productiva o social: Usado para evaluar pacientes adultos con problemas de equilibrio, niños con sordera profunda y trasplantes cocleares para evaluación y monitoreo de tratamientos.

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Analisis de marcha

Áreas 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: Irrestringida

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

Palabras clave: percepcion de la vertical

Áreas 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 Semáforos (2007)**

Prototipo, Equipo

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

Controlador inteligente de semaforos

País: Uruguay

Disponibilidad: Restringida

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

Institución financiadora: Dinacyt

Palabras clave: Controlador Semaforico

Áreas 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**

#### **Planificación de la logística 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: Irrestringida

Número de páginas: 46  
Duración: 1 mes  
Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay  
Palabras clave: Planificación de crudo Optimización no lineal  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Sistemas de Automatización y Control / Optimización de logística de crudo  
Medio de divulgación: Internet  
www.anii.gub.uy

**Sistema Interconectado de Equipos Médicos para Análisis de Datos Fisiológicos y Alertas en una Unidad de Cuidados Intensivos (2016)**

Elaboración de proyecto  
E. D. FERREIRA , L. DENEULT  
Presentación al Fondo Sectorial de Salud  
País: Uruguay  
Idioma: Español  
Ciudad: Montevideo  
Disponibilidad: Irrestringida

Número de páginas: 18  
Duración: 1 mes  
Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay  
Palabras clave: Monitoreo de señales médicas  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Señales biológicas  
Medio de divulgación: Internet  
www.anii.gub.uy

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

Elaboración de proyecto  
H. SUAREZ , E. D. FERREIRA , S. AROCENA , R. ALONSO  
Presentación al Fondo Sectorial de Salud  
País: Uruguay  
Idioma: Español  
Ciudad: Montevideo  
Disponibilidad: Irrestringida

Número de páginas: 49  
Duración: 3 meses  
Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay  
Palabras clave: VOR Inestabilidad y caídas  
Áreas 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  
Presentación al Fondo María Viñas  
País: Uruguay  
Idioma: Español  
Ciudad: Montevideo  
Disponibilidad: Irrestringida

Número de páginas: 46  
Duración: 1 mes  
Institución financiadora: Universidad Católica del Uruguay  
Palabras clave: Análisis de marcha  
Áreas 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: Irrestriccta

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: Irrestriccta

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: Irrestriccta

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 Teoría 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: Irrestriccta

Número de páginas: 19  
Duración: 1 mes  
Institución financiadora: ANII  
Palabras clave: Control Supervisado  
Áreas 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: Tráfico vehicular  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico 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: Restringida

Número de páginas: 25  
Institución financiadora: ANII  
Palabras clave: Series temporales navegación web modelos con redes neuronales recurrentes  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / modelos usuarios web  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / redes neuronales

#### **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  
Áreas 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  
Áreas 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  
Áreas 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  
Áreas 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  
Áreas 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  
Evaluación 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 / Detección 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 Ingeniería - UDELAR

Palabras clave: Modelado y Simulación de Sistemas Control de semáforos

Áreas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: CD-Rom

#### **Inter-Vehicle Communication Real Time System (2001)**

Informe o Pericia técnica

E. D. FERREIRA, E. SUBRAHMANIAN

Estudio de aplicaciones de sistemas de comunicación entre vehículos

País: Estados Unidos

Idioma: Inglés

Ciudad: Pittsburgh

Disponibilidad: Irrestringida

Duración: 12 meses

Institución financiadora: Robert Bosch Corp.

Palabras clave: Sistemas de tráfico inteligente Automatic cruise control

Áreas de conocimiento:

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

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 Técnico de avance de proyecto SIMPLEX

País: Estados Unidos

Idioma: Inglés

Ciudad: Pittsburgh

Disponibilidad: Irrestringida

Número de páginas: 15

Duración: 3 meses

Institución financiadora: Software Engineering Institute

Palabras clave: Safety Systems Control scheduling

Áreas 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)**

A. SICARDI, E. D. FERREIRA, J. MARTINEZ, B. ZIMBERG

País: Uruguay

Idioma: Español

Medio divulgación: Papel

Apuntes para curso anual de Termodinámica en Fac. de Ingeniería, Ciclo Básico

Áreas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica /

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

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Mecánica / Termodinámica / Teoría Cinética

### **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: Ingeniería Medica  
Áreas 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://ie.fing.edu.uy/eamta2010/sscsdltour>  
Evento itinerante: SI  
Institución Promotora/Financiadora: IEEE  
Palabras clave: Electronica Microelectronica  
Áreas 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 Católica del Uruguay Montevideo  
Idioma: Español  
Medio divulgación: Internet  
Duración: 1 semanas  
Institución Promotora/Financiadora: Universidad Católica del Uruguay  
Palabras clave: Seminarios  
Áreas 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. Católica 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  
Áreas 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 República  
Cantidad: Menos de 5  
Programa CAPES/UEDELAR

#### **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 Tecnológico del Uruguay, Ingenio ( 2004 / 2005 )**

Uruguay  
Laboratorio Tecnológico del Uruguay, Ingenio  
Cantidad: Menos de 5

### **EVALUACIÓN DE PUBLICACIONES**

#### **REVISIONES**

##### **INNOTEC ( 2018 )**

Tipo de publicación: Revista  
Cantidad: Menos de 5

##### **IEEE Multi-Conference on Systems and Control ( 2016 )**

Tipo de publicación: Anales  
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 / 2018 )**

Tipo de publicación: Revista  
Cantidad: De 5 a 20

##### **IFIP International Federation for Information 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**

**IFAC World Congress ( 2017 )**

Revisiones  
Francia

**URUCON ( 2017 )**

Comité programa congreso  
Uruguay  
Arbitrado

**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 / 2016 )**

Comité programa congreso  
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  
Arbitrado

IEEE

#### **EVALUACIÓN DE PREMIOS**

##### **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 eléctrica.

##### **Acreditación ARCUSUR de carreras de ingeniería ( 2013 )**

Evaluación de premios y concursos  
Brasil

Cantidad: Menos de 5  
Instituto Nacional de Ensino y Pesquisa  
Par evaluador externo, Pontificia Universidad Católica 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 ingeniería ( 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**

#### **ANII - Programa de Equipamiento Científico ( 2018 )**

Evaluación independiente  
Uruguay  
Cantidad: Menos de 5  
ANII

#### **ANII - Vinculacion con Cientificos y Tecnologos ( 2016 )**

Evaluación independiente  
Uruguay  
Cantidad: Menos de 5  
ANII

#### **ANII - Becas de Movilidad Capacitación ( 2015 / 2016 )**

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 / 2017 )**

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**

### **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 / Universidad ORT Uruguay -  
Facultad de Ingeniería , Uruguay  
Nivel de formación: Grado

### **UCU - Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica ( 2008 / 2018 )**

Jurado de mesa de evaluación de tesis  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga  
/ UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Nivel de formación: Maestría

### **UCU - Ingeniería en Electrónica, Telecomunicaciones, Potencia ( 2005 / 2018 )**

Jurado de mesa de evaluación de tesis  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga  
/ UCUDAL - 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 - UDeLaR  
, 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 - UDeLaR  
, 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 - UDeLaR  
, Uruguay  
Nivel de formación: Doctorado

## **Formación de RRHH**

### **TUTORÍAS CONCLUIDAS**

#### **POSGRADO**

##### **La rehabilitacion con el uso de tecnicas de realidad virtual en pacientes con Enfermedad de Parkinson (2018)**

Tesis de maestria  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Medicina - UDeLaR ,  
Uruguay  
Programa: Maestría del Programa de Investigaciones Biológicas (PROINBIO)

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad  
Nombre del orientado: Maria del Pilar Michelini  
Medio de divulgación: Otros  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2016)**

Tesis de maestria  
Sector Extranjero/Internacional/Otros / Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México  
Programa: Maestria en Ciencias de la Ingeniería  
Tipo de orientación: Asesor/Orientador  
Nombre del orientado: Pablo Paniagua-Contro  
Medio de divulgación: Internet  
País/Idioma: México, Español  
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 (2016)**

Tesis de doctorado  
Sector Extranjero/Internacional/Otros / Universidad Iberoamericana Ciudad de México , México  
Programa: Doctorado en Ciencias de la Ingeniería  
Tipo de orientación: Asesor/Orientador  
Nombre del orientado: Alexandro Lopez  
Medio de divulgación: Internet  
País/Idioma: México, Español  
Web: <http://www.bib.uia.mx/sitio/>  
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. (2015)**

Tesis de maestria  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería - UDeLaR , Uruguay  
Programa: Maestría en Ingeniería (Ingeniería Eléctrica)  
Tipo de orientación: Asesor/Orientador  
Nombre del orientado: Alejandro Pascual  
Medio de divulgación: Otros  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2014)**

Tesis de maestria  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Maestria en Ciencias de la Ingeniería Electrica  
Nombre del orientado: Bernardo Zimberg  
Medio de divulgación: Internet  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Web: <http://www.ucu.edu.uy>  
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 análisis de marcha para estudios de alteraciones del equilibrio en seres humanos (2014)**

Tesis de maestría  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay  
Programa: Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica  
Nombre del orientado: Luis Anza  
Medio de divulgación: Papel  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: Equilibrio en marcha Sistemas embebidos  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Sistema de control de postura y marcha

#### **GRADO**

#### **Sincronización entre un test de equilibrio y su actividad neuronal correspondiente. (2017)**

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/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: EEG Head Tilt  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural

#### **Diseño e implementación de convertidor para sistema de energía eólica (2016)**

Tesis/Monografía de grado  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay  
Programa: Ingeniería en Electronica  
Nombre del orientado: Andrea Tito  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Web: <http://www.ucu.edu.uy>  
Palabras Clave: Convertidores conmutados  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Convertidores de energía

#### **Modelado de emociones basado en procesamiento de la señal EEG (2015)**

Tesis/Monografía de grado  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay  
Programa: Ingeniería en Telecomunicación  
Nombre del orientado: M. X. Fernandez y R. Garcia  
Medio de divulgación: Internet  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Web: <http://www.ucu.edu.uy>  
Palabras Clave: EEG  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Telecomunicaciones / Procesamiento de Señales

#### **Desarrollo de inversor para sistema de generación eólica (2013)**

Tesis/Monografía de grado  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay  
Programa: Ingeniería en Electronica  
Nombre del orientado: Martin Segredo  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Web: <http://www.ucu.edu.uy>  
Palabras Clave: generador eólico

Áreas de conocimiento:

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

#### **Desarrollo de un Pulmon Artificial (2012)**

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electrónica

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

Medio de divulgación: Papel

País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: Pulmon artificial

Áreas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica

#### **Diseño e implementación de un cargador de blisters para una blíster Cam Partena M92 (2011)**

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electrónica

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

Medio de divulgación: CD-Rom

País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: Automatización

Áreas de conocimiento:

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

#### **Desarrollo de una aplicación para el diseño y optimización de una red inalámbrica WiFi (2010)**

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Telecomunicación

Nombre del orientado: Florencia Rafaniello, Marcos Ludueña

Medio de divulgación: CD-Rom

País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: Cobertura WiFi Plan Ceibal

Áreas de conocimiento:

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

#### **Automatización de un proceso de producción de envases plásticos de PET (2010)**

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electrónica

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

Medio de divulgación: CD-Rom

País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: Automatización

Áreas 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 (2008)**

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay

Programa: Ingeniería en Electrónica

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

Medio de divulgación: Papel

País/Idioma: Uruguay, Español

Áreas 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 (2007)**

Tesis/Monografía de grado  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Ingeniería en Electrónica  
Nombre del orientado: F. Brisset, S. Odgi y L. Soba  
Medio de divulgación: Papel  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Áreas 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 (2007)**

Tesis/Monografía de grado  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería - UDeLaR , Uruguay  
Programa: Ingeniería Eléctrica  
Nombre del orientado: C. Laicovsky y R. San Vicente  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica

#### **Incubador de plantas (2004)**

Tesis/Monografía de grado  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería - UDeLaR , Uruguay  
Programa: Ingeniería Eléctrica  
Nombre del orientado: L. Ciganda y D. Orfila  
Medio de divulgación: Papel  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control

#### **OTRAS**

#### **Montaje de un laboratorio de robotica para fines de educacion e investigacion (2016)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad  
Nombre del orientado: Ricardo Illa  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: Robots Mviles  
Áreas 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 (2015)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Tipo de orientación: Tutor único o principal  
Nombre del orientado: Joan Reinaldo  
Medio de divulgación: Internet  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Web: [die.ucu.edu.uy](http://die.ucu.edu.uy)  
Palabras Clave: Coordinacion de Robots moviles  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /



**Analisis de la marcha humana en niños. (2015)**

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/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2015)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado // , Uruguay  
Tipo de orientación: Tutor único o principal  
Nombre del orientado: X. Fernandez, R. Garcia  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Web: <http://www.ucu.edu.uy/es/CII.UCU>  
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 (2014)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado // , Uruguay  
Nombre del orientado: S. Aparicio, S. Chabkinian, D. Toledo  
Medio de divulgación: Internet  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Web: [die.ucu.edu.uy](http://die.ucu.edu.uy)  
Palabras Clave: Analisis de marcha  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Marcha  
Pasantía de investigación para la implementación de modelos de postura y marcha usando software especializado.

**Modelado matemático del control postural en humanos (2012)**

Otras tutorías/orientaciones  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay  
Nombre del orientado: Stephania Rezk  
Medio de divulgación: Papel  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: percepcion de la vertical Head Tilt response  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Tecnología de Laboratorios Médicos / Otoneurología

**Diseño de un Prototipo de Sistema de Análisis de Marcha para Investigación en Individuos con problemas de Equilibrio (2011)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías, Uruguay  
Nombre del orientado: Luis Anza  
Medio de divulgación: Papel  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2010)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Nombre del orientado: Fernando Bengoechea  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2010)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado // , Uruguay  
Nombre del orientado: Leonardo Martínez  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2010)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Nombre del orientado: Gastón Lenzi  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2009)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Nombre del orientado: Julio Cigliutti  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: Electronica Industria Alimentaria  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Biotecnología Industrial / Bioprocesamiento Tecnológico, Biotatálisis, Fermentación / Campos Electricos Pulsantes

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

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Nombre del orientado: Guillermo Costa  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 (2008)**

Otras tutorías/orientaciones  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Ingeniería Eléctrica

Nombre del orientado: Anibal Banchemo  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico Urbano

#### **Desarrollo de Sistema de control para sistemas de laboratorio (2008)**

Otras tutorías/orientaciones  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga  
/ UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Ingeniería en Electrónica  
Nombre del orientado: M. Lasa y V. Socías  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: microcontroladores  
Áreas 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 (2007)**

Otras tutorías/orientaciones  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga  
/ UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Ingeniería Eléctrica  
Nombre del orientado: B. Boidi, J. Iriarte y G. Pastorino  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Control Automático y Robótica

#### **Automatización de un proceso de producción de quesos (2007)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga  
/ UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Ingeniería Eléctrica  
Nombre del orientado: Juan I. Osta  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Áreas 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 (2006)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga  
/ UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Ingeniería Eléctrica  
Nombre del orientado: Matías Miguez  
Medio de divulgación: Papel  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: Tráfico vehicular Modelado y Simulación de Sistemas  
Áreas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Control Automático y Robótica / Sistemas de Tráfico Urbano  
Pasantía de Investigación financiada por el PDT para SACEEM SA con apoyo de IMM.

#### **Modelado matemático del proceso de producción de leche en polvo (2006)**

Iniciación a la investigación  
Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga  
/ UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay  
Programa: Ingeniería Eléctrica  
Nombre del orientado: Fernando Brisset

Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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  
Pasantía de investigación para CONAPROLE.

#### **Investigación en Seguridad Informática (2005)**

Iniciación a la investigación  
Sector Extranjero/Internacional/Otros / Institución Extranjera / Banco Mundial , Uruguay  
Programa: Programa InfoDev  
Nombre del orientado: Jorge Couchet  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Uruguay, Español  
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 / Detección de Intrusos en Internet

#### **East Liberty Traffic Study (1999)**

Otras tutorías/orientaciones  
Sector Extranjero/Internacional/Enseñanza superior / Carnegie Mellon University , Estados Unidos  
Programa: Design Project Course  
Nombre del orientado: C. Ley, H. Thompson, F. Tsai, M. Vojik  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Estados Unidos, Inglés  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico Urbano

#### **Traffic Control (1999)**

Otras tutorías/orientaciones  
Sector Extranjero/Internacional/Enseñanza 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  
Medio de divulgación: CD-Rom  
País/Idioma: Estados Unidos, Inglés  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Sistemas de Automatización y Control / Sistemas de Tráfico Urbano

### **TUTORÍAS EN MARCHA**

#### **POSGRADO**

##### **Nuevo Método para la Medición de la Anteversión Femoral en Pacientes con Parálisis Cerebral Utilizando un Sistema de Captura de Movimiento (2018)**

Tesis de maestría  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Medicina - UDeLaR ,  
Uruguay  
Programa: Maestría de PROINBIO  
Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad  
Nombre del orientado: Nicolás Peña  
Medio de divulgación: Internet  
País/Idioma: Uruguay, Español  
Palabras Clave: Biomecánica sistema de captura de movimiento  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Biomecánica

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

Tesis de maestría

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

#### **Coordinacion de robots moviles usando SLAM (2017)**

Tesis de doctorado

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

Programa: Doctorado en Ciencias de la Ingeniería

Tipo de orientación: Asesor/Orientador

Nombre del orientado: Pablo Paniagua-Contro

Medio de divulgación: Internet

País/Idioma: México, Español

Palabras Clave: Multi-robot systems

Areas de conocimiento:

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

#### **Modelo de Control de flujo vehicular basado en Redes de Petri (2016)**

Tesis de doctorado

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

Programa: Doctorado en Ciencias de la Ingeniería

Tipo de orientación: Cotutor en pie de igualdad

Nombre del orientado: Mauricio Flores Geronimo

Medio de divulgación: Internet

País/Idioma: México, Español

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

### **GRADO**

#### **Sistema de adquisición y tratamiento de datos de electrocardiograma y pulsioximetría (2017)**

Tesis/Monografía de grado

Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías , Uruguay

Programa: Ingeniería en Electronica

Tipo de orientación: Tutor único o principal

Nombre del orientado: Pablo Alonso, Enzo Pacilio

Medio de divulgación: Internet

País/Idioma: Uruguay, Español

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

Palabras Clave: Bioingeniería

Areas de conocimiento:

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

## **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 artículo 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)**

Dirección Nacional de Ciencia y Tecnología, Uruguay

**Beca CSIC, asistencia a congreso ITSC01 (2001)**

Comisión Sectorial de Investigación Científica, Uruguay

**Regimen Dedicación Total, Grado 3 (2000)**

Universidad de la República, Fac. Ingeniería, Uruguay

**Beca Fullbright, posgrado en CMU (1995)**

Organización de Estados Americanos

**Beca para realizar estudios de posgrado en CMU (1994)**

CONICYT - Banco Interamericano de Desarrollo

**Beca CLAF Instituto de Verano de Física (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 Híbridos  
Areas de conocimiento:  
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas Híbridos

#### **XVI Latn American Congress of Automate Control (2014)**

Congreso  
Formaton Control of Multiple 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 realimentados

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



Automatización en la Producción de Quesos de Alto Valor Agregado  
Argentina

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 1

Nombre de la institución promotora: AADECA

Palabras Clave: Automatización

Áreas 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 Católica del Uruguay

Palabras Clave: Control de tráfico urbano

Áreas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /  
Control Automático y Robótica / Control de Tráfico 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 Católica del Uruguay

Palabras Clave: Producción de quesos

Áreas 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 Innovación y Desarrollo de Alimentos (2007)**

Simposio

Automatización de un Proceso de Prensado y Salado de Quesos

Uruguay

Tipo de participación: Poster

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Laboratorio Tecnológico del Uruguay

Palabras Clave: Impregnación al vacío Control de procesos

Áreas de conocimiento:

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

#### **Jornadas Informáticas de la Administración Pública 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 investigación (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 tráfico urbano

Áreas de conocimiento:

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

**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 Híbridos

Areas de conocimiento:

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

**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**

#### **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 Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías  
/ Uruguay  
Sitio Web: [www.ucu.edu.uy](http://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  
Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías / Uruguay  
Sitio Web: [www.ucu.edu.uy](http://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  
Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica / Sector Educación Superior/Privado / Universidad Católica del Uruguay Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - 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 Dámaso Antonio Larrañaga / UCUDAL - 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. Application 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 - UDeLaR / 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 - UDeLaR / 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 - UDeLaR / 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 Ingeniería / Sector Extranjero/Internacional/Otros / Institución Extranjera / Universidad de Oriente / Cuba

País: Cuba

Idioma: Español

## 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

<b>PRODUCCIÓN BIBLIOGRÁFICA</b>	<b>58</b>
<b>Artículos publicados en revistas científicas</b>	21
Completo	19
Resumen	2
<b>Trabajos en eventos</b>	35
<b>Libros y Capítulos</b>	2
Libro publicado	1
Capítulos de libro publicado	1
<b>PRODUCCIÓN TÉCNICA</b>	<b>34</b>
<b>Productos tecnológicos</b>	4
<b>Trabajos técnicos</b>	21
<b>Otros tipos</b>	9
<b>EVALUACIONES</b>	<b>44</b>
<b>Evaluación de proyectos</b>	5
<b>Evaluación de eventos</b>	9
<b>Evaluación de publicaciones</b>	15
<b>Evaluación de convocatorias concursables</b>	8
<b>Jurado de tesis</b>	7
<b>FORMACIÓN RRHH</b>	<b>44</b>
<b>Tutorías/Orientaciones/Supervisiones concluidas</b>	39
Iniciación a la investigación	15
Tesis de maestría	5
Tesis/Monografía de grado	12
Otras tutorías/orientaciones	6
Tesis de doctorado	1
<b>Tutorías/Orientaciones/Supervisiones en marcha</b>	5
Tesis de doctorado	2
Tesis/Monografía de grado	1
Tesis de maestría	2

