



ENRIQUE D. FERREIRA
VÁZQUEZ

Dr.

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

Av. 8 de Octubre 2801,
Montevideo 11600, 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: 10/12/2018
Última actualización SNI: 10/12/2018

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 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

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

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

Mecánica Cuántica (Mag. en Física) (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

Areas de conocimiento:

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

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

Áreas 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

Áreas 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

Áreas de conocimiento:

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

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

Para optimizar recursos a la hora de instalar sistemas de control de tráfico y potenciar el desarrollo local de equipos este proyecto plantea: - generar una base de conocimiento de normativa, y estado del arte en control y controladores de tráfico - estudiar y validar un modelo de tráfico aplicable a nuestro país y desarrollar estrategias de control óptimo de tráfico - desarrollar un prototipo de controlador de tráfico que sirva como plataforma para implementar estrategias complejas o distribuidas de control, a la vez que cumpla con normas internacionales de control de tráfico
12 horas semanales

Departamento de 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 Electrónica (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:

Metodos Numericos y Optimizacion, 3 horas, Teórico-Práctico

Identificacion de Sistemas, 5 horas, Teórico-Práctico

Áreas de conocimiento:

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

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

EXTENSIÓN

(06/2008 - 06/2009)

Biblioteca

1 horas

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. SUBRAHMANIAN , 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

Areas de conocimiento:

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

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

12 horas semanales

Institute for Complex Engineered Systems

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

Equipo: E. SUBRAHMANIAN (Responsable)

Areas de conocimiento:

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

SIMPLEX Architecture (07/1998 - 08/1998)

40 horas semanales

Software Engineering Institute

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:2

Doctorado:1

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

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

Palabras clave: Safety Systems

Areas de conocimiento:

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

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

6 horas semanales

Department of Electrical and Computer Engineering

Investigación

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:2

Maestría/Magister:1

Doctorado:2

Financiación:

Institución del exterior, Apoyo financiero

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

Areas de conocimiento:

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

DOCENCIA

(01/1999 - 12/2000)

Grado

Asignaturas:

Product Design and Development, 2 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

(09/1997 - 05/1998)

Grado

Asignaturas:

Signals and Systems, 8 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

(01/1997 - 05/1997)

Grado

Asignaturas:

Real Time Control Laboratory, 8 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

(09/1995 - 12/1995)

Grado

Asignaturas:

Linear Systems, 2 horas, Práctico

Areas de conocimiento:

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

SECTOR EXTRANJERO/INTERNACIONAL/OTROS - ESTADOS UNIDOS

NeuralWare Inc.

VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

Becario (06/1995 - 08/1995)

Research assistant ,40 horas semanales

ACTIVIDADES

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

Modelado, 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)
<http://link.springer.com/article/10.1007%2Fs10846-015-0312-1>
Scopus' WEB OF SCIENCE"

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

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

ISSN: 21682011

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

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

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

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

Palabras clave: Postura humana

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

ISSN: 00016489

<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.rborl.org.br/espanhol/default.asp>

latindex Scopus®

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 Hibridos

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 Hibridos Redes Neuronales

Areas de conocimiento:

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

Control Automático y Robótica / Sistemas Hibridos

Medio de divulgación: Papel

Lugar de publicación: Alemania

ISSN: 03029743

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

Cuantica

Medio de divulgación: Papel

Lugar de publicación: Netherlands

ISSN: 1432881X

NO ARBITRADOS

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

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

Ingeniería de Control, v.: 13 90, p.:54 - 60, 2009

Palabras clave: Produccion de quesos Automatizacion

Areas de conocimiento:

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

Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion Industrial

Medio de divulgación: Papel

Lugar de publicación: Buenos Aires
ISSN: 16675290
www.editores-srl.com.ar

ARTÍCULOS ACEPTADOS

ARBITRADOS

Motor and Cognitive Performances in Pre-lingual Cochlear Implant Adolescents, related with Vestibular Function and Auditory Input. (Completo, 2018)

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

Acta Oto-Laryngologica, 2018

Palabras clave: postural control vestibular and auditory input

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

Fecha de aceptación: 13/11/2018

ISSN: 00016489

DOI: [10.1080/00016489.2018.1549750](https://doi.org/10.1080/00016489.2018.1549750)

<https://doi.org/10.1080/00016489.2018.1549750>

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

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Papel

ISSN/ISBN: 9789350906729

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

Capítulos:

Clinical and Computerized test for vertigo evaluation

Organizadores: Francesco Dispenza, Alessandro De Stefano

Página inicial 1, Página final 290

Aplicación para el diseño y optimización de una red inalámbrica WiFi (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

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Telecomunicaciones / Redes Inalambricas

Medio de divulgación: Internet

ISSN/ISBN: 384657161X

<https://www.eae-publishing.com/catalog/details/store/gb/book/978-3-8465-7161-3/aplicaci%C3%B3n-para->

PUBLICACIÓN DE TRABAJOS PRESENTADOS EN EVENTOS

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

Completo

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

Evento: Regional

Descripción: Congreso Mexicano de Robotica

Ciudad: Ensenada

Año del evento: 2018

Publicación arbitrada

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

Areas de conocimiento:

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

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

Medio de divulgación: Internet

[http://comrob.org/2018/openconf/modules/request.php?](http://comrob.org/2018/openconf/modules/request.php?module=oc_proceedings&action=summary.php&id=1836)

[module=oc_proceedings&action=summary.php&id=1836](http://comrob.org/2018/openconf/modules/request.php?module=oc_proceedings&action=summary.php&id=1836)

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

Completo

E. D. FERREIRA , Gonzalez-Sierra, J , Hernandez-Martinez, EG , J. J. FLORES-GODOY , Fernandez-Anaya, G , Paniagua-Contro, P

Evento: Internacional

Descripción: 12th IFAC Symposium on Robot Control

Ciudad: Budapest

Año del evento: 2018

Publicación arbitrada

Palabras clave: leader-follower rigid behavior

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

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

Resumen expandido

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

Evento: Internacional

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

Ciudad: Buenos Aires

Año del evento: 2018

Publicación arbitrada

Palabras clave: Heterogenous multi-robot systems

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

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

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

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

<http://www.iwcsn2017.org/>

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

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

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

www.msc2016.org

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

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

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

www.msc2016.org

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

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 Acelerometros

Areas de conocimiento:

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

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

Medio de divulgación: CD-Rom

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

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

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

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

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

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

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

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
Pagina inicial: 1
Pagina final: 388
Publicación arbitrada
Palabras clave: Head Tilt response
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural
Medio de divulgación: Internet
<http://www.aro.org/mwm/documents/2012AbstractBook.pdf>

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

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: XXI° Congreso Argentino de Control Automático
Ciudad: Buenos Aires
Año del evento: 2008
Anales/Proceedings: Proc. de XXI° Congreso Argentino de Control Automático
Publicación arbitrada
Palabras clave: Produccion de quesos
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /
Sistemas de Automatización y Control / 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
Pagina inicial: 139
Pagina final: 148
ISSN/ISBN: 1571-5736
Publicación arbitrada
Editorial: Springer
Ciudad: Boston
Palabras clave: Mapas auto organizados Deteccion de intrusos
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /
Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Reconocimiento de Patrones
Medio de divulgación: Papel

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

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
Áreas 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
Página inicial: 707
Página final: 711
ISSN/ISBN: 7803-7194-1
Publicación arbitrada
Editorial: IEEE
Ciudad: Piscataway
Palabras clave: Control descentralizado
Áreas 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
Página inicial: 404
Página final: 409
ISSN/ISBN: 7803-6363-9
Publicación arbitrada
Editorial: IEEE
Ciudad: Piscataway
Palabras clave: Control de tráfico urbano Control distribuido
Áreas 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
Pagina inicial: 1989
Pagina final: 1993
Publicación arbitrada
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /
Control Automático y Robótica /
Medio de divulgación: Papel

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

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
Pagina inicial: 319
Pagina final: 324
Publicación arbitrada
Editorial: IFAC
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /
Control Automático y Robótica / 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
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /
Control Automático y Robótica / Redes Neuronales
Medio de divulgación: CD-Rom

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

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

Producción técnica

PRODUCTOS

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

Prototipo, Equipo

L. ANZA , E. D. FERREIRA

Sistema integrado portable en base a acelerometros 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 Acelerometros

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

www.ucu.edu.uy

Sistema portable de evaluacion de la marcha humana (2014)

Prototipo, Equipo

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

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

País: Uruguay

Disponibilidad: Restringida

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

Institución financiadora: ANII

Palabras clave: Analisis de marcha

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

Head Tilt Response (2012)

Prototipo, Equipo

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

Equipo para medida de percepcion de la vertical gravitacional humana

País: Uruguay

Disponibilidad: Irrestringida

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

Palabras clave: percepcion de la vertical

Areas de conocimiento:

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

Medio de divulgación: Internet

<http://www.otoneurolab.com>

Existe patente anterior. United States Patent Application 20120089049.

Controlador de Semaforos (2007)

Prototipo, Equipo

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

Controlador inteligente de semaforos

País: Uruguay

Disponibilidad: 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

Areas de conocimiento:

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

Ingeniería Eléctrica y Electrónica /

Medio de divulgación: Internet

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

TRABAJOS TÉCNICOS

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. CAMPONOVARA

Presentacion al fondo sectorial de energia

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

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: Irrestricada

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: Irrestricada

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: Irrestricada

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

Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Analisis de marcha
Medio de divulgación: Internet
www.anii.gub.uy

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

Elaboración de proyecto
E. D. FERREIRA , G. BARG
presentacion a convocatoria del Fondo Clemente Estable 2014
País: Uruguay
Idioma: Español
Ciudad: Montevideo
Disponibilidad: 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: Irrestringida

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: Restringida

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 relación entre la percepción de la vertical gravitacional y la función vestibular en sujetos normales y patológicos (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: Irrestringida

Número de páginas: 12
Duración: 24 meses
Institución financiadora: Agencia Nacional de Investigación e Innovación
Palabras clave: percepción de la vertical
Áreas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica / Control Postural y Balance
Medio de divulgación: Papel

Impacto de la estimulación sensorial en la rehabilitación 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: Irrestringida

Número de páginas: 15
Duración: 24 meses
Institución financiadora: Agencia Nacional de Investigación e Innovación
Palabras clave: Rehabilitación 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: Irrestringida

Número de páginas: 17
Duración: 6 meses
Institución financiadora: DINACYT
Palabras clave: Control de semáforos 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 Tráfico
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/UDELAR

Proyectos de Innovación Empresarial (2009 / 2013)

Uruguay
ANII
Cantidad: De 5 a 20
Evaluación Técnica de Proyectos de Innovación Empresarial

Proyectos PDT (2005 / 2007)

Uruguay
DINACYT
Cantidad: Menos de 5
Proyectos PDT subprograma empresas, area electronica y control industrial.

Laboratorio 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 rehabilitación con el uso de técnicas de realidad virtual en pacientes con Enfermedad de Parkinson (2018)

Tesis de maestría
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 Ingenieria
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 Ingenieria
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 Ingenieria 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 analisis de marcha para estudios de alteraciones del equilibrio en seres humanos (2014)

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

GRADO

Sistema de adquisición y tratamiento de datos de electrocardiograma y pulsioximetría (2018)

Tesis/Monografía de grado
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: 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

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

Diseño e implementacion de conversor 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: Conversores conmutados
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Conversores 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

Areas de conocimiento:

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

Desarrollo de inversor para sistema de generacion eolica (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 eolico

Areas de conocimiento:

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

Desarrollo de un Pulmon Artificial (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 Electronica

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

Medio de divulgación: Papel

País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: Pulmon artificial

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Médica / Ingeniería Médica

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

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

Medio de divulgación: CD-Rom

País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: Automatizacion

Areas de conocimiento:

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

Areas de conocimiento:

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

Automatizacion de un proceso de producción de envases plásticos de PET (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 Electronica

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 robótica para fines de educación e investigación (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

Palabras Clave: Coordinacion de Robots moviles

Areas de conocimiento:

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

Analisis de la marcha humana en niños. (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

Palabras Clave: Analisis de marcha

Areas de conocimiento:

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

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

Modelado matematico del control postural en humanos (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 / Otoneurologia

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, Biocatálisis, 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

Areas de conocimiento:

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

Desarrollo de Sistema de control para sistemas de laboratorio (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 Electronica

Nombre del orientado: M. Lasa y V. Socias

Medio de divulgación: CD-Rom

País/Idioma: Uruguay, Español

Palabras Clave: microcontroladores

Areas de conocimiento:

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

Desarrollo de un equipo para laboratorio de control (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

Areas de conocimiento:

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

Automatizacion de un proceso de produccion de quesos (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

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Automatizacion 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: Matias Miguez

Medio de divulgación: Papel

País/Idioma: Uruguay, Español
Palabras Clave: Trafico vehicular Modelado y Simulacion de Sistemas
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas de Trafico Urbano
Pasantía de Investigacion financiada por el PDT para SACEEM SA con apoyo de IMM.

Modelado matemático del proceso de producción de leche en polvo (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 investigacion 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 / Deteccion 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 Trafico 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 Trafico 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 maestria
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
Áreas 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
Áreas de conocimiento:
Ciencias Médicas y de la Salud / Ciencias de la Salud / Ciencias y Servicios de Cuidado de la Salud / Fisioterapia

Coordinación de robots móviles 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
Áreas 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 Tráfico Vehicular Consenso en redes
Áreas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Sistemas de Automatización y Control / Tráfico Vehicular

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 Fulbright, 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
Áreas 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 Latin American Congress of Automatic Control (2014)

Congreso

Formation 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 Sistema 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

Neurofisiología 2011 (2011)

Congreso

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

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Carga horaria: 1

Nombre de la institución promotora: Capitulo Latinoamericano de la IFCN

Palabras Clave: Postura humana

Areas de conocimiento:

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

Compartido con Dr. Hamlet Suarez y Dario Geisinger.

Escenarios de interfaz Universidad Empresa en Iberoamérica (2011)

Taller

Exposiciones sobre herramientas academicas y gubernamentales existentes y casos de exito para la promocion de emprendimientos de base tecnologica en iberoamerica.

Uruguay

Tipo de participación: Moderador

Carga horaria: 3

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay

Palabras Clave: emprendimientos TIC

Areas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Otras Ingenierías y Tecnologías / Otras Ingenierías y Tecnologías / Innovacion y emprendimientos

Sistemas Adaptativos y su aplicación a las Señales Biomédicas (2010)

Seminario

Realidad Virtual aplicada al estudio del Control Postural

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 2

Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay

Palabras Clave: Control Postural Realidad Virtual

Areas de conocimiento:

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

Balance and Vestibular Rehabilitation (2009)

Simposio

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

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 4

Nombre de la institución promotora: Hospital Britanico

Palabras Clave: Control Postural Rehabilitacion del equilibrio

Areas de conocimiento:

Ciencias Médicas y de la Salud / Medicina Clínica / Otorrinolaringología / Equilibrio

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

Congreso Argentino de Control Automatico (2008)

Congreso

Automatizacion en la Produccion de Quesos de Alto Valor Agregado

Argentina

Tipo de participación: Expositor oral

Carga horaria: 1

Nombre de la institución promotora: AADECA

Palabras Clave: 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 / Control Automático y Robótica / Control de Tráfico Urbano

Semana de la Ciencia (2007)

Seminario
Equipo de Lectura para Tags de RFID en la Trazabilidad Pesquera
Uruguay
Tipo de participación: Expositor oral
Carga horaria: 10
Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay
Palabras Clave: Trazabilidad Pesquera RFID tags
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones / Trazabilidad pesquera

IFIP TC7 World Congress (2006)

Congreso
Towards a practical application of anomaly detection systems on TCP/IP traffic
Chile
Tipo de participación: Expositor oral
Carga horaria: 40
Nombre de la institución promotora: IFIP
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Ingeniería Eléctrica y Electrónica / Electronica

Reunion Nacional de Ramas Estudiantiles (2006)

Seminario
Sistemas de Tráfico Inteligente: Una aplicación de control
Uruguay
Tipo de participación: Conferencista invitado
Carga horaria: 10
Nombre de la institución promotora: IEEE
Palabras Clave: Control de trafico urbano
Areas de conocimiento:
Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Sistemas de Trafico Inteligente

Ciclo de Charlas Tecnicas (2004)

Seminario
Sistemas Híbridos: Un enfoque hacia el control global de sistemas
Uruguay
Tipo de participación: Conferencista invitado
Carga horaria: 2
Nombre de la institución promotora: Universidad Catolica del Uruguay
Palabras Clave: Sistemas 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

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

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 inalámbrica

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

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

PRODUCCIÓN BIBLIOGRÁFICA	62
Artículos publicados en revistas científicas	21
Completo	19
Resumen	2
Artículos aceptados para publicación en revistas científicas	1
Completo	1
Trabajos en eventos	38
Libros y Capítulos	2
Libro publicado	1
Capítulos de libro publicado	1
PRODUCCIÓN TÉCNICA	34
Productos tecnológicos	4
Trabajos técnicos	21
Otros tipos	9
EVALUACIONES	44
Evaluación de proyectos	5
Evaluación de eventos	9
Evaluación de publicaciones	15
Evaluación de convocatorias concursables	8
Jurado de tesis	7
FORMACIÓN RRHH	44
Tutorías/Orientaciones/Supervisiones concluidas	40
Iniciación a la investigación	15
Tesis de maestría	5
Tesis/Monografía de grado	13
Otras tutorías/orientaciones	6
Tesis de doctorado	1
Tutorías/Orientaciones/Supervisiones en marcha	4
Tesis de doctorado	2
Tesis de maestría	2

