

Curriculum Vitae

Gonzalo Daniel Tejera López

SNI/Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información -- Categorizado Candidato
Última actualización: 19/08/2009

Áreas de actuación

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

Formación académica/Titulación

- 2007-** Doctorado - Doctorado en Ingeniería Informática (UDELAR-PEDECIBA)
Universidad de la República - Facultad de Ingeniería, Uruguay
Título: SLAM model for autonomous mobile robots inspired in spatial learning studies in rats
Tutor: Hector Cancela y Alfredo Weitzenfeld (ITAM)
Becario de: Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay
Palabras Clave: Robótica bio-inspirada; Aprendizaje; Navegación
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Control Automático y Robótica/Aprendizaje; Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Control Automático y Robótica/Modelos biológicos.
- 2000-2003** Maestría - Maestría en Informática (UDELAR-PEDECIBA)
Universidad de la República - Facultad de Ingeniería, Uruguay
Título: Contribución al desarrollo de sistemas multi-robots utilizando ALLIANCE Año de obtención: 2004
Tutor: Dina Wonsever y Juan Miguel Santos (UBA)
Becario de: Programa de Desarrollo de las Ciencias Básicas, Uruguay
Palabras Clave: Sistemas multi-robots; Cooperación; Tolerancia a fallos
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Control Automático y Robótica/Robotica cooperativa.
- 1993-1999** Grado - Ingeniería en Computación
Universidad de la República - Facultad de Ingeniería, Uruguay
Título: NOC - Network Operating Center Año de obtención: 1999
Tutor: Eduardo Grampín y Federico Rodríguez
Palabras Clave: Gestion de redes; UML y patrones; Persistencia de objetos
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Telecomunicaciones/Configuración de equipamiento de red .

Idiomas

- Entiende** Inglés(Bien) Portugués(Bien)
Habla Inglés(Regular)
Lee Inglés(Muy bien) Portugués(Bien)
Escribe Inglés(Regular)

Actuación profesional

Administración Nacional de Telecomunicaciones - ANTEL

Vínculos con la institución

1999 - 1999 **Vínculo: Otro. Encuadramiento funcional: Contratado. Carga horaria: 20.**

Actividades

09/1999 - 11/1999 *Servicio Técnico Especializado, AntelData*
Servicios realizados
1. Sistema para la gestión del dominio com.uy.

UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías - UCUDAL

Vínculos con la institución

2005 - 2008 **Vínculo: Funcionario/Empleado. Encuadramiento funcional: Profesor Adjunto. Carga horaria: 6.**

Actividades

02/2005 - Actual *Docencia/Enseñanza, Ingeniería en Informática,*
Nivel: Grado
Disciplinas dictadas
1. Inteligencia Artificial.

Universidad ORT Uruguay - Facultad de Ingeniería - ORT

Vínculos con la institución

2006 - 2006 **Vínculo: Otro. Encuadramiento funcional: Miembro de tribunal de proyecto de grado. Carga horaria: 2.**

Actividades

Universidad de la República - Facultad de Ingeniería - UDELAR

Vínculos con la institución

2009 - Actual **Vínculo: Funcionario/Empleado. Encuadramiento funcional: Profesor Adjunto. Carga horaria: 40. Régimen: Dedicación**

2005 - Actual **Vínculo: Funcionario/Empleado. Encuadramiento funcional: Profesor Adjunto. Carga horaria: 40.**

2001 - 2005 **Vínculo: Funcionario/Empleado. Encuadramiento funcional: Asistente. Carga horaria: 40.**

1997 - 2001 **Vínculo: Funcionario/Empleado. Encuadramiento funcional: Ayudante. Carga horaria: 20.**

Actividades

01/2009 - 12/2009 *Extensión, Instituto de Computación, Grupo MINA*

Actividades de extensión realizadas

1. Talleres de robótica para adolescentes en el interior (Centro Cultural de España / Ministerio de Educación y Cultura).

01/2009 - 12/2009 *Proyectos de Investigación y Desarrollo*, Instituto de Computación, Grupo MINA

Participación en proyecto

1. [SLAM: construcción de mapas y navegación.](#)

01/2008 - Actual *Extensión*, Instituto de Computación, Grupo MINA

Actividades de extensión realizadas

1. Talleres de robótica para adolescentes en el ONGs.

01/2007 - Actual *Extensión*, Facultad de Ingeniería, Instituto de Computación

Actividades de extensión realizadas

1. Talleres de robótica para adolescentes en el Centro Cultural de España.

01/2005 - Actual *Gestión Académica*, Facultad de Ingeniería

Cargos o funciones

1. Miembro de la comisión de convenios.

01/2002 - Actual *Gestión Académica*, Facultad de Ingeniería, Instituto de Computación

Cargos o funciones

1. Miembro de la comisión de instituto del InCo.

06/1999 - Actual *Líneas de Investigación*, Facultad de Ingeniería, Instituto de Computación

Líneas de investigación

1. [Aprendizaje en robot.](#)

01/1997 - Actual *Docencia/Enseñanza*, Ingeniería en Computación,

Nivel: Grado

Disciplinas dictadas

1. Arquitectura de Computadores 1.

2. Arquitectura de Computadores 2.

3. Inteligencia Artificial y Robótica.

4. Taller de Firmware.

5. Sistemas Operativos.

6. Taller III.

7. Programación 3.

06/2008 - 12/2008 *Proyectos de Investigación y Desarrollo*, Instituto de Computación, Grupo MINA

Participación en proyecto

1. [Innovación en enseñanza aplicanda a la robótica móvil.](#)

01/2005 - 01/2007 *Proyectos de Investigación y Desarrollo*, Facultad de Ingeniería, Instituto de Computación

Participación en proyecto

1. [Red metropolitana multiservicio.](#)

01/1999 - 01/2000 *Proyectos de Investigación y Desarrollo*, Facultad de Ingeniería, Instituto de Computación

Participación en proyecto

1. [Sistema unificado de supervisión.](#)

Escuela de Informatica - EI

Vínculos con la institución

1997 - 2000 **Vínculo: Funcionario/Empleado. Encuadramiento funcional: Profesor Adjunto. Carga horaria: 20.**

Actividades

10/1997 - 09/2000 *Docencia/Enseñanza*,

Nivel: Grado

Disciplinas dictadas

1. Programación Orientada a Eventos.

2. Taller II (Java).

3. Sistemas Operativos 2.

4. Sistemas Operativos 3.

5. TÁpicos en Computación I.

6. Modelo de Redes.

7. Arquitectura del computador.

8. Arquitectura del computador 2.

Líneas de investigación

1 Aprendizaje en robot

Coordinador o Responsable

Proyectos de investigación y desarrollo

2009 - 2009 [SLAM: construcción de mapas y navegación](#)

Coordinador o Responsable

Descripción: El presente proyecto incorpora robot móviles autónomos de última generación para realizar actividades de localización, construcción de mapas y navegación. También serán utilizados en la evaluación de arquitecturas cooperativas.

Situación: En Marcha; Tipo/Clase: Investigación.

Alumnos: Pregrado (15); Especialización (0); Maestría académica (3); Maestría profesionalizante (0); Doctorado (1).

Integrantes: (Responsable); 1; 2; SM.

Financiador(es): ; Programa de Desarrollo de las Ciencias Básicas - PEDECIBA (Apoyo financiero)

2008 - 2008 [Innovación en enseñanza aplicanda a la robótica móvil](#)

Coordinador o Responsable

Descripción: La Inteligencia Artificial es una de las ciencias más reciente. El trabajo comenzó poco después de la Segunda Guerra Mundial, y el nombre se acuñó en 1956. La Inteligencia Artificial abarca en la actualidad una gran variedad de campos como el aprendizaje, la percepción, la demostración de teoremas, la escritura de poesía y el diagnóstico de enfermedades intentando, no solo comprender, sino que también se esfuerza en construir entidades inteligentes. El proyecto presentado en este documento pretende fortalecer los cursos Inteligencia Artificial y Robótica, Taller de Firmware, y Proyecto de Grado, mediante la generación de material didáctico y el equipamiento del laboratorio. El equipamiento a adquirir permitirá a los estudiantes trabajar con equipos de última generación y ampliar el cupo de los cursos, También permite trabajar con grupos interdisciplinarios similares a los encontrados en la industria, facilitando su inserción laboral.

Situación: Concluido; Tipo/Clase: Otra.

Alumnos: Pregrado (18); Especialización (0); Maestría académica (2); Maestría profesionalizante (0); Doctorado (0).

Integrantes: (Responsable); 1; 2; SM.

Financiador(es): ; Otra institución nacional - Inst. Nacional (Apoyo financiero)

2005 - 2007 **Red metropolitana multiservicio**

Integrante del Equipo

Situación: Concluido; Tipo/Clase: Desarrollo.

Alumnos: Pregrado (0); Especialización (0); Maestría académica (0); Maestría profesionalizante (0); Doctorado (0).

Integrantes: (Responsable).

1999 - 2000 **Sistema unificado de supervisión**

Integrante del Equipo

Situación: Concluido; Tipo/Clase: Desarrollo.

Alumnos: Pregrado (0); Especialización (0); Maestría académica (0); Maestría profesionalizante (0); Doctorado (0).

Integrantes: (Responsable).

Significación de su trabajo en el contexto de los principales problemas planteados en su área

Los robots pueden utilizarse en la industria para sustituir al hombre en tareas peligrosas, pesadas, cansadoras o aburridas. Pero este no es el único uso ni lugar posible para los robots. En los últimos años los robots comenzaron a aparecer en las universidades para la investigación y el trabajo con robots móviles autónomos. El objetivo es que estos robots puedan moverse en el mundo de forma autónoma con un propósito determinado, como ser apagar incendios, vigilar una zona, recolectar rocas, limpiar desechos tóxicos, etc. Estos robots son programados para que puedan desarrollar sus tareas sin la necesidad de presencia humana, para lo cual son dotados con los sensores y actuadores requeridos para la tarea que se les encomienda. El problema de localización y cartografía simultánea (SLAM), es una técnica utilizada por los robots y vehículos autónomos para crear un mapa dentro de un entorno desconocido y al mismo tiempo hacer el seguimiento de su posición actual. Algunas de las técnicas estadísticas utilizadas en SLAM incluyen filtros Kalman, Monte Carlo y métodos de exploración adecuación de la gama de datos. Existen varios modelos cognición espacial y navegación en ratas comprende diversos módulos funcionales que capturan algunas propiedades de las estructuras del cerebro de la rata involucradas en el aprendizaje y la memoria. El problema abordado pretende entender los mecanismos que subyacen al proceso de cognición espacial en las ratas para luego incorporar datos fisiológicos relativos a dicho proceso en una arquitectura robótica. Se espera entonces validar hipótesis provenientes de la biología para dotar de autonomía a los robots y proveer retroalimentación valiosa a la neurociencia experimental.

Producción bibliográfica

Trabajos completos en anales de eventos

1 ; 1; 2 Bio-i: red neuronal artificial inspirada en la estructura cerebral de mamíferos. In: Workshop de Inteligencia Artificial - Jornadas Chilenas de Computación, 2008 Punta Arenas . 2008.

Palabras Clave: Redes neuronales; Redes complejas; Sistemas bio-inspirados

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

Medio de divulgación: Papel;

2 ; AS; SM Building cheap autonomous educational robots using obsolete technology. In: 4th International Symposium on Autonomous Minirobots for Research and Edutainment, 2007 Buenos Aires Proceedings - Amire 2007. 2007.

Palabras Clave: Educación; Competencias

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

Medio de divulgación: Papel;

3 ; EA FibRA: de la simulación a la realidad. In: Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Móvil, 2007 Buenos Aires . 2007.

Palabras Clave: Fútbol de Robots; Integración de sistemas

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

Medio de divulgación: Papel;

4 EG; AC; MG; FR; ; MS A PCE-based Connectivity Provisioning Management Framework. In: 5th Latin American Network Operations and Management Symposium, 2007 Petropolis . 2007.

Palabras Clave: Redes multi-servicio; Gestion de redes

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

Medio de divulgación: Papel;

5 RC; 2; PR; Forrest: a coordinate team by means of a merger of on-line planning and coordination graph. In: Simposio IEEE Latinoamericano de Robótica, 2006 Santiago de Chile . 2006.

Palabras Clave: Robotica cooperativa; Fútbol de Robots

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

Medio de divulgación: Papel;

6 GA; 1; CR; ; EC FibRA: Toma de decisiones difusa y predicción del comportamiento oponente. In: Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Móvil, 2006 Buenos Aires . 2006.

Palabras Clave: Cooperación; Fútbol de Robots; Lógica difusa

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

Medio de divulgación: Papel;

7 EG; JB; ; FR; CM A Trial Experience on Management of MPLS-based Multiservice Networks. In: 12th Conference on Optical Network Design and Modelling, 2005 Barcelona . 2005.

Palabras Clave: Redes MPLS ; Calidad de servicio; Gestion de redes

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

Medio de divulgación: Papel;

8 DL; AS; Contribución al desarrollo de robots bípedos de bajo costo. In: <http://www.sbai-lars.dee.ufma.br/>, 2005 São Luís - Maranhão . 2005.

Palabras Clave: robotica bípeda; bajo costo; caminador estático

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

Medio de divulgación: Papel;

- 9 DL; AS; Human-Droid Prototype: Primeros pasos en robótica bípeda.** In: **Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Mítica**, 2005 Buenos Aires . 2005.
Palabras Clave: robotica bípeda; bajo costo; caminador estático
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Construcción de robots.
Medio de divulgación: Papel;
- 10 ACM; EC; FRUTO: equipo de fútbol de robots.** In: **Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Mítica**, 2005 Buenos Aires . 2005.
Palabras Clave: Formación dinámica; Aprendizaje
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Cooperación.
Medio de divulgación: Papel;
- 11 ACM; EC; Proxies para la comunicación con el 3D Robot Soccer Simulator.** In: **Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Mítica**, 2005 Buenos Aires . 2005.
Palabras Clave: Plataforma educativa; Protocolo UDP/IP
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Plataforma educativa.
Medio de divulgación: Papel;
- 12 ; JMS Contribución al diseño de sistemas multi-robot utilizando ALLIANCE.** In: **Argentine Symposium on Artificial Intelligence, 2004 Córdoba . 2004.**
Palabras Clave: Cooperación; Tolerancia a fallos; Arquitecturas distribuidas
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Arquitecturas cooperativas.
Medio de divulgación: Papel;
- 13 TCN-ALLIANCE y CRN-ALLIANCE dos nuevas estrategias de asignación sobre ALLIANCE.** In: **Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Mítica**, 2004 Tandil . 2004.
Palabras Clave: Cooperación; Eficiencia computacional; Tolerancia a fallos
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Arquitecturas cooperativas.
Medio de divulgación: Papel;
- 14 ACM; EC; FRUTO: equipo de fútbol de robots.** In: **Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Mítica**, 2004 Tandil . 2004.
Palabras Clave: Fútbol de Robots; Control de movimiento
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Control movimiento.
Medio de divulgación: Papel;
- 15 SM; GL; Construcción de Robots móviles a Bajo Costo.** In: **Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Mítica**, 2004 Tandil . 2004.
Palabras Clave: bajo costo; Arquitecturas distribuidas
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Construcción de robots.
Medio de divulgación: Papel;

Producción técnica

Trabajos técnicos

- 1 Contribución al diseño de sistemas multi-robot utilizando ALLIANCE.** 2004.
Palabras Clave: Eficiencia computacional; Tolerancia a fallos; Sistemas multi-robots
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Cooperación.
Referencias adicionales: Uruguay/Español; Medio de divulgación: Internet; Finalidad: Implementación de mejoras en el rendimiento de la arquitectura ALLIANCE; Disponibilidad: Irrestricta.
Duración: 24 meses; Número de páginas: 120; Inst. promotora/financiadora: PEDECIBA - Informática
- 2 ; FZ NOC - Network Operating Center..** 1999.
Palabras Clave: UML y patrones; Arquitecturas en capas; Gestión de redes
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Gestión de redes.
Referencias adicionales: Uruguay/Español; Medio de divulgación: Papel; Finalidad: Diseño e implementación de un sistema de supervisión basado en un modelo de tres capas;
Disponibilidad: Irrestricta; Duración: 16 meses; Número de páginas: 140

Evaluaciones

Publicaciones/Periódicos

Año	2008-2008
Nombre de la Publicación/Periódico	Workshop de Inteligencia Artificial Aplicada a la Robótica Mítica - Argentina
Cantidad	Menos de 5
Observaciones	
Año	2008-2008
Nombre de la Publicación/Periódico	Electronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference
Cantidad	Menos de 5
Observaciones	
Año	2008-2008
Nombre de la Publicación/Periódico	Conferencia Latinoamericana de Informática - Tesis de maestría - CLEI
Cantidad	Menos de 5
Observaciones	
Año	2004-2008
Nombre de la Publicación/Periódico	de Inteligencia Artificial Aplicada a la Robótica Mítica - Uruguay
Cantidad	Menos de 5
Observaciones	

Proyectos

Año	2008-2008
------------	-----------

Formación de RRHH

Tutorías concluidas

Tesis/Monografía de grado

- 1 Santiago Martínez y Rafael Sisto Control y comportamiento de robots omnidireccionales. 2008. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Control de movimiento.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 2 Javier Garderes Construir un equipo de fútbol para la liga de simulación 3D de RoboCup. 2008. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Fútbol de robots.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 3 Anthony Figueroa Entorno de Simulación y Herramienta de Pruebas para el Desarrollo de Agentes de Sumo y Robosoccer. 2007. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Simulaciones robóticas.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 4 Andrés Aguirre, Rafael Fernand y Carlos Grossy Interfaz USB genérica para comunicación con dispositivos electrónicos. 2006. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Sistemas embebidos.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 5 Raul Canale, Serrana Casella y Pablo Rodriguez Fútbol de robots " Liga Robocup. 2005. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Fútbol de robots.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 6 Gustavo Armagno, Facundo Benavides y Claudia Rostagno Fútbol de robots " Liga FIRA. 2005. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Fútbol de robots.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 7 Damian Lezama y Alexander Sklar Construcción de Robots Bipedos. 2004. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Construcción de robots.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 8 Germán López y Santiago Margni Construcción de Robots a Bajo Costo. 2003. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Construcción de robots.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 9 Gastón Fernandez, Caludia Stocco y Natalia Tourn Visión en Robots. 2003. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Visión artificial.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 10 Alvaro Castroman y Ernesto Copello Fútbol de Robots. 2003. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Fútbol de robots.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 11 Javier Barrios Interfaz Perceptual. 2003. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Visión artificial.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 12 Ricardo Bagnasco Acercamiento a los Robots Inteligentes. 2002. Tesis/Monografía de grado, Ingeniería en Computación, UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería. (Tutor)**
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Aprendizaje.
Referencias adicionales: Uruguay/Español

Otros datos Relevantes

Premios y títulos

2007 Beca de Doctorado, PEDECIBA Informática

1999 Beca de Maestría-a, PEDECIBA Informática

Jurado/Integrante de comisiones evaluadoras de trabajos académicos

Otros tipos

- 1 Participación en comités de *M. Martínez y A. Morán*. Simulación de una Red P2P de Distribución de Video en Vivo. 2008. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Redes P2P.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 2 Participación en comités de *Nicolás Aspiotti*. Emulador de telemetría de dispositivos médicos. 2008. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 3 Participación en comités de *No disponible*. Paralelismo aplicado a algoritmos evolutivos para optimización multiobjetivo. 2007. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Algoritmos evolutivos.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 4 Participación en comités de *Matías Rodríguez*. Cálculo de mapas de elevación de zonas urbanas. 2007. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Visión artificial.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 5 Participación en comités de *A. Rodríguez, D. Rivero y D. Spangenberg*. Análisis y Detección de Patrones de Fraude en Medios de Pago. 2006. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Aprendizaje Automático.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 6 Participación en comités de *R. Garreta*. Un Jugador de Go Basado en Técnicas de Aprendizaje Automático. 2006. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Aprendizaje Automático.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 7 Participación en comités de *M. Liguori*. Alta disponibilidad de redes WAN orientada a servicios. 2005. Otra participación (Ingeniería en Informática), UCUDAL - UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/SLA.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 8 Participación en comités de *M. F. Martínez*. Diseño e implementación de Redes Neuronales. 2005. Otra participación (Ingeniería en Sistemas), ORT - Universidad ORT Uruguay - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Redes neuronales.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 9 Participación en comités de *AMS*. Análisis del impacto de una transacción sobre el enlace WAN. 2005. Otra participación (Ingeniería en Informática), UCUDAL - UCUDAL - Facultad de Ingeniería y Tecnologías.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/SLA.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 10 Participación en comités de *L. Lafourcade, A. I. Mora y L. Portela*. YSYRY: visualización de grandes volúmenes de información. 2004. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Computación gráfica.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 11 Participación en comités de *C. Cerchiarì, J. Frank y M. Varela*. Agentes inteligentes. 2004. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Sistemas multi agente.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 12 Participación en comités de *F. Castro y T. Laurenzo*. Arte y Tecnología. 2003. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Arte y tecnología.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 13 Participación en comités de *No disponible*. Tecnología WAP. 2003. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Referencias adicionales: Uruguay/Español
- 14 Participación en comités de *J. Guzman*. Integración de Información Geográfica. 2002. Otra participación (Ingeniería en Computación), UDELAR - Universidad de la República - Facultad de Ingeniería.
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Sistemas de Información Geográfica.
Referencias adicionales: Uruguay/Español

Presentaciones en eventos

- 1 FibRA: de la simulación a la realidad 2007. (Participación en eventos/Congreso).
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Fútbol de robots.
Referencias adicionales: Uruguay; Nombre del evento: Workshop de Inteligencia Artificial aplicada a la Robótica Móvil; Nombre de la institución promotora: InCo - FIng - Udelar.
- 2 Building cheap autonomous educational robots using obsolete technology 2007. (Participación en eventos/Congreso).
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Construcción de robots.
Referencias adicionales: Argentina; Nombre del evento: 4th International Symposium on Autonomous Minirobots for Research and Edutainment; Nombre de la institución promotora: Facultad de Ciencias Exactas y Naturales - UBA.
- 3 FibRA: de la simulación a la realidad 2007. (Participación en eventos/Congreso).
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Fútbol de robots.
Referencias adicionales: Argentina; Nombre del evento: Workshop de Inteligencia Artificial Aplicada a la Robótica Móvil; Nombre de la institución promotora: CAETI.
- 4 Embedded Systems Laboratory 2007. (Participación en eventos/Encuentro).
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Sistemas embebidos.
Referencias adicionales: Argentina; Nombre del evento: First European-SouthAmerican School for Embedded Systems; Nombre de la institución promotora: Universidad Argentina de la Empresa.
- 5 KSP: K-shortest path problem 2006. (Participación en eventos/Seminario).
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Algoritmos de búsqueda.
Referencias adicionales: Uruguay; Nombre del evento: Seminario Convenio ANTel-FIng, Actividad 2; Nombre de la institución promotora: InCo - FIng - Udelar.
- 6 Contribución al diseño de sistemas multi-robots utilizando ALLIANCE 2006. (Participación en eventos/Encuentro).
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Cooperación.
Referencias adicionales: Uruguay; Nombre del evento: Integratics; Nombre de la institución promotora: Eurocentro Uruguay de la Cámara de Industrias y Cámara Uruguaya de Tecnologías de la Información.
- 7 IA y robótica cooperativa 2004. (Participación en eventos/Seminario).
Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Cooperación.
Referencias adicionales: Uruguay; Nombre del evento: Workshop de Inteligencia Artificial Aplicada a la Robótica Móvil; Nombre de la institución promotora: InCo - FIng - Udelar.

8 Robótica cooperativa 2003. (Participación en eventos/Seminario).

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Cooperación.
Referencias adicionales: Uruguay; Nombre del evento: Jornadas de Investigación Operativa; Nombre de la institución promotora: InCo - FIng - UdelaR.

9 Aprendizaje en robots 2002. (Participación en eventos/Seminario).

Áreas del conocimiento: Ingeniería y Tecnología/Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información/Ingeniería de Sistemas y Comunicaciones/Aprendizaje.
Referencias adicionales: Uruguay; Nombre del evento: Jornadas de Investigación Operativa; Nombre de la institución promotora: InCo - FIng - UdelaR.

10 Aprendizaje por refuerzo 2002. (Participación en eventos/Seminario).

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

Referencias adicionales: Uruguay; Nombre del evento: Seminarios de Machine Learning; Nombre de la institución promotora: PLN - InCo - FIng - UdelaR.

Indicadores de producción

	Total
Producción bibliográfica	15
Trabajos en eventos	15
Completo	15

	Total
Producción técnica	2
Trabajos técnicos	2
Informe técnico	2

	Total
Evaluaciones	5
Publicaciones/Periódicos	4
Proyectos	1

	Total
Formación de RRHH	12
Tutorías/Orientaciones/Supervisiones concluidas	12
Otros tipos	12

	Total
Otros datos Relevantes	24
Jurado/Integrante de comisiones evaluadoras de trabajos académicos	14
Participación en eventos	10