

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			

Hoja de vida

Categoría	Investigador Asociado (I) (con vigencia hasta 2018-05-20 00:00:00.0)
Nombre	Robinson Jimenez Moreno
Nombre en citaciones	JIMENEZ MORENO, ROBINSON
Nacionalidad	Colombiana
Sexo	Masculino

Formación Académica

- Doctorado

Universidad Distrital Francisco José De Caldas

Doctorado en Ingeniería

Febrerode2015 - de
- Maestría/Magister

Universidad Nacional de Colombia - Sede Bogotá

Maestria Automatizacion Industrial

Agostode2009 - Diciembrede 2011
- Pregrado/Universitario

Universidad Distrital Francisco José De Caldas

Ingeniería Electrónica

Agostode1996 - Juliode 2002

Formación Complementaria

- Cursos de corta duración

Servicio Nacional De Aprendizaje Sena - Sede Bogotá

Curso Nuevas Tecnologías de la información y la comunicación aplicadas a la formación

Juniode2008 - Juliode 2008
- Cursos de corta duración

Servicio Nacional De Aprendizaje Sena - Sede Bogotá

Curso aspectos pedagógicos, tecnológicos y administrativos para la gestión de la formación en ambientes virtuales de aprendizaje.

Marzode2009 - Abrilde 2009

Experiencia profesional

Universidad Autónoma De Colombia

Dedicación: 40 horas Semanales

Febrero de 2012

Febrero de 2015

- Actividades de investigación

- Investigación y Desarrollo - Titulo: ANÁLISIS Y DESARROLLO DE UN ALGORITMO DE CONTROL DE ROBOTS MEDIANTE TECNICAS DE INTELIGENCIA Y VISION ARTIFICIAL

Agosto 2013

Universidad Antonio Nariño - Sede Bogotá - U.A.N.

Dedicación: 40 horas Semanales

Agosto de 2008

Diciembre de 2011

Actividades de docencia

- Pregrado - Nombre del curso: Arquitectura de microcontroladores. Aplicación Industrial de microcontroladores. Redes de computadores. , 0

Agosto 2008

Diciembre 2011

Actividades de investigación

- Investigación y Desarrollo - Titulo: Desarrollo de Prototipo de Sistema Fotovoltáico y de Estación de Monitoreo de Radición Solar y Temperatura Ambiente

Agosto 2012

Servicio Nacional De Aprendizaje Sena - Sede Bogotá

Dedicación: 30 horas Semanales

Mayo de 2008

Abril de 2009

- Actividades de docencia

- Otro - Nombre del curso: Software orientado a control, Redes Industriales Lógica cableada, 0

Mayo 2008

Marzo 2009

Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar

Dedicación: 40 horas Semanales

Marzo de 2007

Diciembre de Actual

Actividades de docencia

- Pregrado - Nombre del curso: Inteligencia Artificial, 12

Noviembre 2011

Diciembre 2011

- Pregrado - Nombre del curso: Micros y Laboratorio, 30

Febrero 2008

Noviembre 2012

Actividades de investigación

- Investigación y Desarrollo - Titulo: Plataforma de teleoperación para manipulación de materiales explosivos. FASE III

Julio 2012

COMWARE

Dedicación: 40 horas Semanales

Junio de 2004

Enero de 2008

- Actividades de administración

- Otra actividad técnico-científica relevante - Cargo: Otra actividad técnico-científica relevante

Junio de 2004

Febrero de 2007

Áreas de actuación

- Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica
- Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Robótica y Control Automático
- Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Automatización y Sistemas de Control
- Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Hardware y Arquitectura de Computadores

Lineas de investigación

- Procesamiento de Imagen en 2 y 3 dimensiones, Activa:Si
- Energías renovables y alternativas, Activa:No
- Control analogo,digital y difuso, Activa:Si
- Robotica, Activa:Si
- Electrónica y Telecomunicaciones en Salud, Activa:Si

Trabajos dirigidos/tutorias

- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			
Ingeniería y tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica,					
- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Sistema electrónico de adquisición de datos para clientes de una sala de bingo. Universidad Antonio Nariño Estado: Tesis concluida Ingeniería Electrónica ,2011, . <i>Persona orientada:</i> John Jairo Rodríguez Rubiano, Edgar Leonardo Ramírez C abrera , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Sistema de automatización con control difuso para tanques de agua de uso residencial Universidad Antonio Nariño Estado: Tesis concluida Ingeniería Electrónica ,2011, . <i>Persona orientada:</i> Frank Edwar Pérez , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Controlador dinámico de semaforización mediante el uso de visión de máquina y algoritmos de optimización Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2012, . <i>Persona orientada:</i> Fabio Andrés Espinosa Valcárcel, Camilo Andrés Gordillo Chaves , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses Areas: Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica, - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Diseño e implementación de prototipo de un sistema de iluminación utilizando lámparas LED alimentado por un sistema mixto de panel fotovoltaico y red eléctrica Universidad Antonio Nariño Estado: Tesis concluida Ingeniería Electrónica ,2012, . <i>Persona orientada:</i> Jimena M. Parejo B. , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses Sectores: Producción y distribución de electricidad y gas - Producción y distribución de energía eléctrica, Otros sectores - Energía, - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Sistema de telemetría 3D para un manipulador robótico de corte superficial. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2012, . <i>Persona orientada:</i> Brayan Felipe García Collazos y Jorge Anibal Borray Russi , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Diseño e implementación de control de potencia para un robot de telecirugía Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2012, . <i>Persona orientada:</i> Laura Cristina Brito Medina - Daniel Calderon Gonzalez , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Control de desplazamiento de robot movil por vision de maquina para evasión de obstaculos dinamicos Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2013, . <i>Persona orientada:</i> Luis Ruiz Cardenas y Juan Aponte Martinez , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Prototipo de Mesa XYZ, orientada al corte de materiales Universidad Antonio Nariño Estado: Tesis concluida Ingeniería Electrónica ,2012, . <i>Persona orientada:</i> Alex Monsalve y Juan Carlos Roa , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Guante háptico de control para manipulador robótico teleoperado Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2013, . <i>Persona orientada:</i> Cristhian Pineda Cely, Javier Pinzón Arenas , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Diseño de Laboratorios y Docencia Virtual para programación de FPGA Universidad Antonio Nariño Estado: Tesis concluida Ingeniería Electrónica ,2013, . <i>Persona orientada:</i> Erika Daniela García Reina y Javier Fernando Martelo Bermúdez , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Telecomando de brazo robotico para trabajos industriales de alto riesgo Universidad Autónoma De Colombia Estado: Tesis en curso Ingeniería Electrónica ,2013, . <i>Persona orientada:</i> Oscar Gonzalez Avila y Andres Mauricio Pirajan A. , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Práctica empresarial COOPER industries SAS. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis en curso Ingeniería Mecatrónica ,2013, . <i>Persona orientada:</i> BEATRIZ ELENA ROJAS CABARCAS , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Robot Explorador Terrestre con detecccion facial para busqueda de personas en casos de emergencia Universidad Autónoma De Colombia Estado: Tesis concluida Ingeniería Electrónica ,2013, . <i>Persona orientada:</i> Juan David Peña Sacristan , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses Areas: Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Robótica y Control Automático, - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, Desarrollo de una interfaz ethernet enfocada al laboratorio remoto para aplicación de robótica cooperativa Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2014, . <i>Persona orientada:</i> Reinner Steven Daza Leiva , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Control de un móvil robótico mediante señales de EEG Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2014, . <i>Persona orientada:</i> Laura Brito Medina , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses Areas: Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Robótica y Control Automático, - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Control de brazo robótico mediante joystick Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2014, . <i>Persona orientada:</i> Jorge Armando Riveros López , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses					

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			
- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Diseño e implementación de un prototipo móvil terrestre de acción primaria para detección de incendio en fase inicial. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis en curso Maestría en Mecatrónica ,2016, . <i>Persona orientada:</i> Felipe A. Riveros E , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Caracterización de un sensor de electroencefalograma para aplicaciones domóticas Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2013, . <i>Persona orientada:</i> CAMILO ANDRÉS CÁCERES FLÓRES , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Sistema de control de nivel mediante técnicas de visión 3d Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2012, . <i>Persona orientada:</i> Laura Cristina Brito Medina y Daniel Antonio Calderón González , <i>Dirigió como:</i> Coturor/asesor, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Robot móvil para evasión de obstáculos dinámicos mediante sistemas de visión de máquina Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ingeniería Mecatrónica ,2012, . <i>Persona orientada:</i> Luis Ruiz Cárdenas , <i>Dirigió como:</i> Coturor/asesor, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, IoT Bombillo Inteligente Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Tecnología en Electrónica y Comunicaciones ,2016, . <i>Persona orientada:</i> Cristian Camilo Beltrán Velosa , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Candado Bluetooth Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Tecnología en Electrónica y Comunicaciones ,2016, . <i>Persona orientada:</i> Lizeth Camila Barrios Ávila , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Sistema de reconocimiento de atención dispersa en estudiantes Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Tecnología en Electrónica y Comunicaciones ,2016, . <i>Persona orientada:</i> Cristian Beltran Velosa , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Iniciación Científica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Interfaz inalámbrica para imitación robótica Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Tecnología en Electrónica y Comunicaciones ,2016, . <i>Persona orientada:</i> Camilo Flores Rojas , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses - Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica ROBINSON JIMENEZ MORENO, Red de autogestión energética aplicado a sistemas inmóticos por medio de reconocimiento de patrones. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis en curso Maestría en Mecatrónica ,2016, . <i>Persona orientada:</i> Jorge Luis Corzo -Ruda , <i>Dirigió como:</i> Tutor principal, meses					

Jurado en comites de evaluación

- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado

ROBINSON JIMENEZ MORENO, *Titulo:* ACTUALIZACION E IMPLEMENTACION DE NUEVAS TECNOLOGIAS EN EL LABORATORIO *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Antonio Nariño - Sede Bogotá - U.A.N. *programa académico* Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:* Oscar Andres Veru Plazas
- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado

ROBINSON JIMENEZ MORENO, *Titulo:* Diseño electrónico de un circuito de control de velocidad y posición para carga de cajas de insonorizantes para vehículo *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Antonio Nariño *programa académico* Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:* Alexander Salinas Parra, Arnold Benítez Salamanca
- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado

ROBINSON JIMENEZ MORENO, *Titulo:* Diseño e Implementación de Instrumentos virtuales para medición de voltaje, corriente, resistencia eléctrica, capacitancia, inductancia, frecuencia y forma de onda. *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Antonio Nariño *programa académico* Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:* Edwin Rafael Roza Merlo, Fernando Andrés Martínez Guerrero
- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado

ROBINSON JIMENEZ MORENO, *Titulo:* DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN PROTOTIPO ENCARGADO DE ENTREGAR INFORMACIÓN SOBRE EL SUMINISTRO Y CONSUMO DE COMBUSTIBLE EN UN AUTOMÓVIL *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *programa académico* Ingeniería Mecatrónica *Nombre del orientado:* JEISSON FERNEY BUCURÚ RODRÍGUEZ
- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado

ROBINSON JIMENEZ MORENO, *Titulo:* DISEÑO E IMPLEMENTACION DE MODULOS AUTOMATIZADOS DE GERMINACION PARA EL MEJORAMIENTO DE LA PROPAGACION VEGETAL EN UN CULTIVO DEL SECTOR FLORICULTOR *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Antonio Nariño *programa académico* Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:* Nestor Mauricio Barragan Negro
Areas:
Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica,
- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado

ROBINSON JIMENEZ MORENO, *Titulo:* Sistema Alternativo de Carga para baterías de equipos médicos militares "BOMBA FUSES" de referencia TE 171 *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Antonio Nariño *programa académico* Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:* jaiber Ricardo Acosta Artunduaga
- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado

ROBINSON JIMENEZ MORENO, *Titulo:* MIGRACION TECNOLÓGICA DEL SISTEMA DE CONTROL PARA LA MAQUINA ENVASADORA BUANLIR COLANTA - FUNZA *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Autónoma De Colombia *programa académico* Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:* Julian C. Donoso B

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar	o Mecatrónico para la Medición de Presión en la interfaz Muñon-Encaje (Socket) para una Prótesis de Amputado de Miembro Inferior <i>Tipo de trabajo presentado:</i> Proyecto de grado/Tesis <i>en:</i> Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar <i>programa académico</i> Ingeniería Mecatrónica <i>Nombre del orientado:</i> Edilberto Mejia Rueda		
- Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, <i>Título:</i> Diseño de un Sistema Mecatrónico para el seguimiento solar basado en control adaptativo <i>Tipo de trabajo presentado:</i> Proyecto de grado/Tesis <i>en:</i> Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar <i>programa académico</i> Ingeniería Mecatrónica <i>Nombre del orientado:</i> Jose Ferney Medina Serrato - Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Pregrado ROBINSON JIMENEZ MORENO, <i>Título:</i> Diseño e implementación de una red neuronal para el tracking del punto máximo de poder de un panel solar. <i>Tipo de trabajo presentado:</i> Proyecto de grado/Tesis <i>en:</i> Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar <i>programa académico</i> Ingeniería Mecatrónica <i>Nombre del orientado:</i> Santiago Fernandez Posada - Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría ROBINSON JIMENEZ MORENO, <i>Título:</i> Control híbrido para una mano robotica en tareas de prensión <i>Tipo de trabajo presentado:</i> Proyecto de grado/Tesis <i>en:</i> Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar <i>programa académico</i> Maestría en Mecatrónica <i>Nombre del orientado:</i> Karen Sofia Barrios Arboleda - Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría ROBINSON JIMENEZ MORENO, <i>Título:</i> Diseño y control de plataforma para mortero de 120 mm en un ambiente virtual <i>Tipo de trabajo presentado:</i> Proyecto de grado/Tesis <i>en:</i> Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar <i>programa académico</i> Maestría en Mecatrónica <i>Nombre del orientado:</i> Juvenal Molano Barón					

Participación en comites de evaluación

- Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra

ROBINSON JIMENEZ MORENO, 2012 XVII Symposium of Image, Signal Processing, and Artificial Vision (STSIVA 2012) *en:* Palabras: image processing, Visión de máquina,
- Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra

ROBINSON JIMENEZ MORENO, 2013 XVIII Symposium of Image, Signal Processing, and Artificial Vision (STSIVA 2013) *en:* Universidad Antonio Nariño - Sede Bogotá - U.A.N.
- Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra

ROBINSON JIMENEZ MORENO, II Congreso Internacional Ingeniería Mecatrónica y Automatización (CIIMA 2013) *en:* Universidad De La Salle - Unisalle
- Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra

ROBINSON JIMENEZ MORENO, 2014 XIX Symposium of Image, Signal Processing, and Artificial Vision (STSIVA 2014) *en:* Universidad Del Quindío - Uniquindio
- Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra

ROBINSON JIMENEZ MORENO, XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático (CLCA 2014) *en:* Asociación de México de Control Automático

Par evaluador

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Material para publicación científica *Revista:* Revista Politecnica, 2015, Septiembre

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Material para publicación científica *Revista:* Inge Cuc, 2015, Marzo

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Material para publicación científica *Revista:* Ingeniería Y Ciencia, 2015, Octubre

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Material para publicación científica *Revista:* Inge@Uan, 2013, Octubre

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Material para publicación científica *Revista:* Revista Facultad De Ingeniería, 2015, Mayo

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Material para publicación científica *Revista:* Inge Cuc, 2014, Noviembre

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Proyecto *Institución:* Universidad de Los Llanos - Unillanos, 2014, Enero

Eventos científicos

- 1 *Nombre del evento*XI Congreso Internacional de electrónica, control y telecomunicaciones *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2015-11-11 00:00:00.0, 2015-11-13 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. - *Universidad Distrital Frco. Jose de Caldas*
- Productos asociados
- Nombre del producto:*Desarrollo de un agente móvil para transporte de información ambiental mediante enlaces ópticos *Tipo de producto:*Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia
- Instituciones asociadas
- Nombre de la institución:*Universidad Distrital Francisco José De Caldas *Tipo de producto:*Gestionadora
- Participantes
- Nombre:*ROBINSON JIMENEZ MORENO *Rol en el evento:*Ponente

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar	- Mexico		
Productos asociados					
Nombre del producto:Detection of the Tiredness Level of Drivers Using Machine Vision Techniques Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo					
Instituciones asociadas					
- Nombre de la institución:Universidad del Sol Tipo de producto:Patrocinadora - Nombre de la institución:Universidad del Sol Tipo de producto:Patrocinadora					
Participantes					
Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente					
3 Nombre del eventoOptics, Photonics, and Digital Technologies for Multimedia Applications II Tipo de evento: Congreso Ámbito: Internacional Realizado el:2012-04-16 00:00:00.0, 2013-04-19 00:00:00.0 en Bruselas - Square Brussels Meeting Centre					
Productos asociados					
Nombre del producto:Video surveillance for monitoring driver's fatigue and distraction Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo					
Instituciones asociadas					
Nombre de la institución:Centre de la Imatge i la Tecnologia Multimèdia Tipo de producto:Patrocinadora					
Participantes					
Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente					
4 Nombre del eventoWorkshop on Engineering Applications (WEA), 2012 Tipo de evento: Taller Ámbito: Nacional Realizado el:2012-05-01 00:00:00.0, 2012-05-04 00:00:00.0 en BOGOTÁ, D.C. -					
Productos asociados					
Nombre del producto:Dynamic traffic light controller using machine vision and optimization algorithms Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo					
Instituciones asociadas					
Nombre de la institución:Universidad Distrital Francisco José De Caldas Tipo de producto:Patrocinadora					
Participantes					
- Nombre:FABIO ESPINOSA Rol en el evento:Ponente - Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente					
5 Nombre del eventoFirst International Conference on Advanced Mechatronics, Design, and Manufacturing Technology - AMDM 2012 Tipo de evento: Otro Ámbito: Nacional Realizado el:2012-09-05 00:00:00.0, 2012-09-07 00:00:00.0 en PEREIRA - Universidad Tecnologica de Pereira.					
Productos asociados					
- Nombre del producto:Detección de distracción en conductores mediante técnicas de visión de máquina Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo - Nombre del producto:Análisis de la implementación de un controlador difuso sobre diferentes arquitecturas de hardware Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo					
Instituciones asociadas					
Nombre de la institución: Tipo de producto:Patrocinadora					
Participantes					
Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente					
6 Nombre del evento5to Congreso Internacional de Matemáticas Aplicadas-APPLIEDMATH 5 Tipo de evento: Congreso Ámbito: Nacional Realizado el:2012-10-17 00:00:00.0, 2012-10-19 00:00:00.0 en Ciudad de México - Centro de Educación Continua Unidad Allende Centro Histórico, México D.F. Instituto Politécnico Nacional.					
Productos asociados					
- Nombre del producto:Desarrollo de un algoritmo para el establecimiento del estado de fatiga mediante software libre Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo - Nombre del producto:Establecimiento de una ecuación para medición de nivel de líquidos mediante sistemas de visión 3D Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo - Nombre del producto:Sistema de Visión estereoscópica para reconocimiento de objetos en 3D Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo - Nombre del producto:Diseño e implementación de un prototipo para le seguimiento de variables en un sistema de energía solar Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo - Nombre del producto:Diseño y simulación de una retroexcavadora para remoción de escombros Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo					
Instituciones asociadas					
Nombre de la institución:Instituto Politécnico Nacional Tipo de producto:Patrocinadora					
Participantes					
Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente					
7 Nombre del eventoI Encuentro Nacional y VII Encuentro de Investigaciones UMNG Tipo de evento: Encuentro Ámbito: Nacional Realizado el:2012-10-18 00:00:00.0, 2012-10-19 00:00:00.0 en BOGOTÁ, D.C. - Universidad Militar Nueva Granada					
Productos asociados					
Nombre del producto:Diseño de una Intefaz de Teleoperación Tipo de producto:Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo					
Instituciones asociadas					

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
-----------------	-----------------------	-----------------------	--------------------	--------------------------	--------------------

Más información Producción en arte Buscar

- *Nombre:*FABJO ESPINOSA *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*ROBINSON JIMENEZ MORENO *Rol en el evento:*Ponente

8 **Nombre del evento** Electronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference (CERMA), 2012 IEEE **Tipo de evento:** Congreso **Ámbito:** Nacional **Realizado el:** 2012-11-19 00:00:00.0, 2012-11-23 00:00:00.0 **en** Cuernavaca -

Productos asociados

- *Nombre del producto:* Multi-tank fuzzy level controller system using Kinect *Tipo de producto:* Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad del Sol *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente

9 Nombre del eventoFifth International Symposium on Energy, Puerto Rico Energy Center (PREC)-LACCEI *Tipo de evento:* Simposio *Ámbito:* Internacional
*Realizado el:*2013-02-06 00:00:00.0, 2013-02-08 00:00:00.0 *en* Gurabo - Universidad del Turabo

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Rural residential illumination through the use of solar energy and LEB bulbs *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Desing and construction of a pyranometer *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:* Universidad del Turabo *Tipo de producto:* Patrocinadora

Participantes

- Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente

10 **Nombre del evento** 2013 IEEE Colombian Conference on Communications and Computing (COLCOM 2013) **Tipo de evento:** Congreso **Ámbito:** Internacional
Realizado el: 2013-05-22 00:00:00.0, 2013-05-24 00:00:00.0 **en** MEDELLÍN - Medellín, Colombia

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Prototype of a PLC based communication system for residential electrical consumption measurement *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- Nombre de la institución: Universidad Pontificia Bolivariana Tipo de producto: Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*ANDRES JUTINICO *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*ROBINSON JIMENEZ MORENO *Rol en el evento:*Ponente

11 **Nombre del evento** Segundo encuentro de semilleros de investigación y grupos de estudio en control, automatización, ingeniería mecatrónica y afines.
Tipo de evento: Encuentro **Ámbito:** Nacional **Realizado el:** 2013-09-05 00:00:00.0, 2013-09-05 00:00:00.0 **en** BOGOTÁ, D.C. - **Universidad Piloto de Colombia**

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Seguimiento de gripper de un brazo robótico mediante kinect para teleoperación *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Corporación Universidad Piloto De Colombia *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente*

12 **Nombre del evento**XVIII Symposium of Image, Signal Processing, and Artificial Vision (STSIVA 2013) **Tipo de evento:** Otro **Ámbito:** Nacional **Realizado el:** 2013-09-11 00:00:00.0, 2013-09-13 00:00:00.0 **en** BOGOTÁ, D.C. - **Bogota - Colombia**

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Dynamic obstacle avoidance of a mobile robot through the use of machine vision algorithms *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Trajectory planning for a robotic mobile using fuzzy c-means and machine vision *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*CONTROL DE POSICIÓN MEDIANTE PROCESAMIENTO DE IMAGEN USANDO KINECT *Tipo de producto:*Demás trabajos - Demás trabajos - Póster
- *Nombre del producto:*Access control system using palm of the hand image processing *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:* Institución de Educación Saber *Tipo de producto:* Patrocinadora

Participants

- Nombre:ROBINSON JIMENEZ MORENO Rol en el evento:Ponente

13 **Nombre del evento** IX CONGRESO INTERNACIONAL DE ELECTRÓNICA CONTROL Y TELECOMUNICACIONES *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional
Realizado el: 2013-11-13 00:00:00.0, 2013-11-15 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. - Bogotá - Colombia

Productos asociados

- *Nombre del producto:* RED DE SENSORES PARA MONITOREO DE SIGNOS VITALES *Tipo de producto:* Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar	FRANCISCO JOSE DE CALDAS <i>Tipo de producto:</i> Patrocinadora		
Participantes					
<i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
14 <i>Nombre del evento</i> II Congreso Internacional de Ingeniería Mecatrónica y Automatización, CIIMA 2013 <i>Tipo de evento:</i> Congreso <i>Ámbito:</i> Internacional <i>Realizado el:</i> 2013-10-23 00:00:00.0, 2013-10-25 00:00:00.0 <i>en</i> BOGOTÁ, D.C. - Bogota - Colombia					
Productos asociados					
<i>Nombre del producto:</i>Design and construction of a prototype rehabilitation machine to hand and wrist <i>Tipo de producto:</i>Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo <i>Nombre del producto:</i>control de plataforma de stewart mediante procesamiento de imagen <i>Tipo de producto:</i>Demás trabajos - Demás trabajos - Póster					
Instituciones asociadas					
<i>Nombre de la institución:</i>Universidad De La Salle - Unisalle <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes					
<i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
15 <i>Nombre del evento</i> XVIII Simposio de Tratamiento de Señales, Imágenes y Visión Artificial - STSIVA 2013 <i>Tipo de evento:</i> Simposio <i>Ámbito:</i> Nacional <i>Realizado el:</i> 2013-09-11 00:00:00.0, 2013-09-13 00:00:00.0 <i>en</i> NEIVA - Bogota - Colombia					
Productos asociados					
<i>Nombre del producto:</i>Dynamic obstacle avoidance of a mobile robot through the use of machine vision algorithms <i>Tipo de producto:</i>Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo <i>Nombre del producto:</i>Trajectory planning for a robotic mobile using fuzzy c-means and machine vision <i>Tipo de producto:</i>Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo					
Instituciones asociadas					
<i>Nombre de la institución:</i>Institución de Educación Saber <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes					
<i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
16 <i>Nombre del evento</i> IEEE International Midwest Symposium on Circuits and Systems-56th IEEE MWSCAS <i>Tipo de evento:</i> Simposio <i>Ámbito:</i> Internacional <i>Realizado el:</i> 2013-08-04 00:00:00.0, 2013-08-07 00:00:00.0 <i>en</i> Columbus - Ohio - Columbus, OH, Estados Unidos					
Productos asociados					
<i>Nombre del producto:</i>Monitoring system for global solar radiation, temperature, current and power for a photovoltaic system interconnected with the electricity distribution network in Bogota <i>Tipo de producto:</i>Demás trabajos - Demás trabajos - Póster					
Instituciones asociadas					
<i>Nombre de la institución:</i>Ohio University. College Of Arts And Sciences <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes					
<i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
17 <i>Nombre del evento</i> I SIMPOSIO REGIONAL DE INGENIERIA ELECTRONICA Y DE SISTEMAS UNIVERSIDAD DE LOS LLANOS <i>Tipo de evento:</i> Simposio <i>Ámbito:</i> Nacional <i>Realizado el:</i> 2012-12-06 00:00:00.0, 2012-12-08 00:00:00.0 <i>en</i> VILLAVICENCIO - Villavicencio -Colombia					
Productos asociados					
<i>Nombre del producto:</i>Esquemas de comunicación para robótica cooperativa <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas					
<i>Nombre de la institución:</i>Universidad de Los Llanos - Unillanos <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes					
<i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente magistral					
18 <i>Nombre del evento</i> VI International Symposium on Energy & Innovation & Entrepreneurship Forum <i>Tipo de evento:</i> Otro <i>Ámbito:</i> Nacional <i>Realizado el:</i> 2014-02-20 00:00:00.0, 2014-02-21 00:00:00.0 <i>en</i> Gurabo - Gurabo-Puerto Rico					
Productos asociados					
<i>Nombre del producto:</i>Prototype electromechanic for energy microgeneration for biometric access control in locker <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas					
<i>Nombre de la institución:</i>Universidad del Turabo <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes					
<i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
19 <i>Nombre del evento</i> Primer encuentro nacional de semilleros de investigación en ingeniería electrónica <i>Tipo de evento:</i> Encuentro <i>Ámbito:</i> Nacional <i>Realizado el:</i> 2014-05-14 00:00:00.0, 2014-05-15 00:00:00.0 <i>en</i> BOGOTÁ, D.C. - Universidad Santo Tomas Sede Bogotá					
Productos asociados					
<i>Nombre del producto:</i>Exoesqueleto para control de brazo robótico <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas					
<i>Nombre de la institución:</i>Universidad Santo Tomás <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes					
<i>Nombre:</i>ANGEL HENAO <i>Rol en el evento:</i>Ponente <i>Nombre:</i>CHRISTIAN STIVEN MONTTOYA CABEZAS <i>Rol en el evento:</i>Ponente <i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar	Hotel Panamericano - San Calos de Bariloche, Rio Negro Argentina		
Productos asociados <i>Nombre del producto:</i>Planeación de trayectorias para un móvil robótico en un ambiente 3D <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas <i>Nombre de la institución:</i>IEEE Argentina <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes <i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
21 <i>Nombre del evento</i> XIX Simposio Internacional de Tratamiento de Señales, Imágenes y Visión Artificial ¿ STSIVA 2014 <i>Tipo de evento:</i> Simposio <i>Ámbito:</i> Internacional <i>Realizado el:</i> 2014-09-17 00:00:00.0, 2014-09-19 00:00:00.0 <i>en</i> ARMENIA <i>- Centro Cultural Metropolitano de Convenciones de Armenia-Quindío-Colombia,</i>					
Productos asociados <i>Nombre del producto:</i>Embedded System for Detecting Fatigue in Drivers <i>Tipo de producto:</i>Demás trabajos - Demás trabajos - Póster <i>Nombre del producto:</i>Tracking of Human Operator Arms Oriented To The Control Of Two Robotic Arms <i>Tipo de producto:</i>Demás trabajos - Demás trabajos - Póster					
Instituciones asociadas <i>Nombre de la institución:</i>Universidad Del Quindio - Uniquindio <i>Tipo de producto:</i>Gestionadora					
Participantes <i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
22 <i>Nombre del evento</i> III Congreso Internacional de Ingeniería Mecatrónica y Automatización, CIIMA 2014. <i>Tipo de evento:</i> Congreso <i>Ámbito:</i> Internacional <i>Realizado el:</i> 2014-10-22 00:00:00.0, 2014-10-24 00:00:00.0 <i>en</i> São Carlos <i>- Universidad Tecnológica de Bolívar</i>					
Productos asociados <i>Nombre del producto:</i>Integration of a virtual robotic environment applied to a system of tele-surgical training <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia <i>Nombre del producto:</i>Terrestrial explorer robot with Face Detection to search people in emergencies <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia <i>Nombre del producto:</i>Analysis for the design of an electric vehicle with flexible photovoltaic panels <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas <i>Nombre de la institución:</i>Universidad Tecnológica de Bolívar <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes <i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
23 <i>Nombre del evento</i> Segundo Congreso Internacional sobre Tecnologías Avanzadas de Mecatrónica, Diseño y Manufactura (AMDM 2014) <i>Tipo de evento:</i> Congreso <i>Ámbito:</i> Internacional <i>Realizado el:</i> 2014-10-22 00:00:00.0, 2014-10-24 00:00:00.0 <i>en</i> BOGOTÁ, D.C. <i>- Universidad Central</i>					
Productos asociados <i>Nombre del producto:</i>Predicción neuronal de consumo energético ante variaciones de tráfico vehicular <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia <i>Nombre del producto:</i>Propuesta de mano robótica teleoperada <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia <i>Nombre del producto:</i>Control difuso para tanques de agua de uso residencial <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas <i>Nombre de la institución:</i> <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes <i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
24 <i>Nombre del evento</i> X CONGRESO INTERNACIONAL DE ELECTRÓNICA CONTROL Y TELECOMUNICACIONES <i>Tipo de evento:</i> Congreso <i>Ámbito:</i> Internacional <i>Realizado el:</i> 2014-11-12 00:00:00.0, 2014-11-14 00:00:00.0 <i>en</i> BOGOTÁ, D.C. <i>- Universidad Distrital Frco. Jose de Caldas</i>					
Productos asociados <i>Nombre del producto:</i>Visión de Máquina para desplazamiento 3D de un Robot humanoide. <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas <i>Nombre de la institución:</i>Universidad Distrital Francisco José De Caldas <i>Tipo de producto:</i>Gestionadora					
Participantes <i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					
25 <i>Nombre del evento</i> XVI Convención de Ingeniería Eléctrica (CIE 2015) <i>Tipo de evento:</i> Congreso <i>Ámbito:</i> Internacional <i>Realizado el:</i> 2015-06-16 00:00:00.0, 2015-06-19 00:00:00.0 <i>en</i> Santa Clara <i>- Hotel Playa Cayo Santa María</i>					
Productos asociados <i>Nombre del producto:</i>Algoritmo de aprendizaje profundo para discriminación de herramientas en imágenes <i>Tipo de producto:</i>Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia					
Instituciones asociadas <i>Nombre de la institución:</i>Universidad Central Marta Abreu De Las Villas <i>Tipo de producto:</i>Patrocinadora					
Participantes <i>Nombre:</i>ROBINSON JIMENEZ MORENO <i>Rol en el evento:</i>Ponente					

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			

- *Nombre del producto:*Diseño e implementación de un prototipo de robótica colaborativa de ensamble producto *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Desarrollo de Dispositivos Domóticos Basados En Sistemas De Bajo Costo *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Santo Tomás Seccional Bucaramanga *Tipo de producto:*Gestionadora

Participantes

- *Nombre:*JORGE ARMANDO RIVEROS LOPEZ *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*ROBINSON JIMENEZ MORENO *Rol en el evento:*Ponente

27 *Nombre del evento*Congreso Internacional de Ciencias Básicas e Ingeniería (CICI 2016) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2016-10-19 00:00:00.0, 2016-10-21 00:00:00.0 *en* VILLAVICENCIO - *Universidad de los Llanos*

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Caracterización de marcha de un robot humanoide para seguimiento de trayectorias *Tipo de producto:*Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad de Los Llanos - Unillanos *Tipo de producto:*Gestionadora

Participantes

- *Nombre:*ROBINSON JIMENEZ MORENO *Rol en el evento:*Ponente

Artículos

- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Wavelet Processing For Neural Network Training Applied To Solar Radiation Forecasting" . En: Reino Unido International Review On Computers And Software *ISSN:* 1828-6003 *ed:* v.10 *fasc.*6 p.586 - 592 ,2015
- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, OSCAR AVILES SANCHEZ, FABIO ESPINOSA, CAMILO GORDILLO, OSCAR FERNANDO AVILES SANCHEZ, "Machine Vision algorithms applied to dynamic traffic light control" . En: Colombia Dyna *ISSN:* 0012-7353 *ed:* Universidad Nacional de Colombia v.80 *fasc.*178 p.132 - 140 ,2013
Palabras:
Visión de máquina, control de tráfico, control difuso, detección de objetos, image processing,
- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, OSCAR AVILES SANCHEZ, "Control de desplazamiento de móvil robótico mediante movimientos de cabeza utilizando visión de máquina" . En: Colombia Entre Ciencia E Ingenieria *ISSN:* 1909-8367 *ed:* v.8 *fasc.*15 p.76 - 80 ,2014
Palabras:
procesamiento de imagen, clasificador Haar,
- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, OSCAR AVILES SANCHEZ, FABIO ESPINOSA, "Level measurement comparison between 3D vision system based on Kinect and ultrasonic industrial sensor" . En: Pakistán Asian Transactions On Engineering *ISSN:* 2221-4267 *ed:* v.2 *fasc.*5 p.10 - 19 ,2012
Palabras:
Fuzzy control, level control, 3D vision,
- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, FLAVIO PRIETO, "Segmentación de labio mediante tecnicas de visión de máquina y análisis de histograma" . En: Colombia Inge@Uan *ISSN:* 2145-0935 *ed:* Fondo Editorial Universidad Antonio Narino v.2 *fasc.*4 p.7 - 12 ,2012
Palabras:
procesamiento de imagen, identificación de labio, histograma,
- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, DARIO AMAYA, OSCAR AVILES SANCHEZ, FABIO ESPINOSA, CAMILO GORDILLO, "Detección vehicular mediante tecnicas de visión de máquina" . En: Colombia Inge@Uan *ISSN:* 2145-0935 *ed:* Fondo Editorial Universidad Antonio Narino v.2 *fasc.*4 p.65 - 71 ,2012
Palabras:
Visión de máquina, clasificador Haar, flujo vehicular,
- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, OSCAR AVILES SANCHEZ, CAMILO GORDILLO, FABIO ESPINOSA, "Controlador de Tráfico Inteligente con Prelación para Vehículos de Emergencia" . En: Colombia Ingeniería *ISSN:* 0121-750X *ed:* Grupo Editorial Gaia v.17 *fasc.*1 p.17 - 24 ,2012
Palabras:
control de tráfico, control difuso, procesamiento de imagen,
- Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Modelado, discretización y control por realimentación de variables de estado de un sistema no lineal" . En:

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			
• Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Red de sensores para instalación y monitoreo de un sistema PV" . En: Colombia Revista Clepsidra <i>ISSN:</i> 1900-1355 <i>ed:</i> Universidad Autónoma de Colombia v.16 <i>fasc.</i>N/A p.6 - 9 ,2013 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Mobile cooperative robotics through humanoid agent imitation" . En: Colombia Inge@Uan <i>ISSN:</i> 2145-0935 <i>ed:</i> Fondo Editorial Universidad Antonio Narino v.3 <i>fasc.</i>5 p.6 - 12 ,2012 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Diseño de un guante háptico de control para manipulador robótico teleoperado." . En: Colombia Ingenium <i>ISSN:</i> 1692-0899 <i>ed:</i> Usc Universidad Santiago De Cali Editorial v.7 <i>fasc.</i>17 p.19 - 28 ,2013 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, FABIO ESPINOSA, DARIO AMAYA, "Teleoperated systems: a perspective on telesurgery applications" . En: Colombia Revista Ingeniería Biomédica <i>ISSN:</i> 1909-9762 <i>ed:</i> ESCUELA DE INGENIERÍA DE ANTIOQUIA v.7 <i>fasc.</i>14 p.29 - 40 ,2013 Palabras: image processing, telesurgery, telemedicine, • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, OLGA LUCIA RAMOS SANDIVAL, ANDRES JARAMILLO ORTIZ, "Inspección de calidad para un sistema de producción industrial basado en el procesamiento de imágenes" . En: Colombia Tecnura <i>ISSN:</i> 0123-921X <i>ed:</i> Fondo Editorial Universidad Distrital Francisco Jose De Caldas v.18 <i>fasc.</i>41 p.76 - 90 ,2014 Palabras: procesamiento de imagen, inspección de calidad, • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, FABIO ESPINOSA, DARIO AMAYA, "Control de movimiento de un robot humanoide por medio de visión de máquina y réplica de movimientos humanos" . En: Colombia Inge Cuc <i>ISSN:</i> 0122-6517 <i>ed:</i> Editorial Mejoras v.9 <i>fasc.</i>2 p.44 - 51 ,2013 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Análisis de la implementación de un controlador difuso sobre diferentes arquitecturas de hardware" . En: Colombia Ciencia E Ingeniería Neogranadina <i>ISSN:</i> 0124-8170 <i>ed:</i> Prueba v.23 <i>fasc.</i>1 p.77 - 87 ,2013 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, FABIO ESPINOSA, "Understanding microsoft kinect for application in 3-D vision processes" . En: Colombia Revista Clepsidra <i>ISSN:</i> 1900-1355 <i>ed:</i> Universidad Autónoma de Colombia v.18 <i>fasc.</i>N/A p.45 - 53 ,2014 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Controlador Difuso para Robot Móvil Diferencial" . En: Colombia Revista Clepsidra <i>ISSN:</i> 1900-1355 <i>ed:</i> Universidad Autónoma de Colombia v.17 <i>fasc.</i>N/A p.17 - 28 ,2013 Palabras: control difuso, robot móvil, • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Entrenamiento Neuronal para Clasificación de Productos en un Entorno Industrial" . En: Colombia Revista Clepsidra <i>ISSN:</i> 1900-1355 <i>ed:</i> Universidad Autónoma de Colombia v.17 <i>fasc.</i>N/A p.29 - 37 ,2013 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, OSCAR AVILES SANCHEZ, DARIO AMAYA, "Driver distraction detection using machine vision techniques" . En: Colombia Ingeniería Y Competitividad <i>ISSN:</i> 0123-3033 <i>ed:</i> Facultad De Ingeniería Universidad Del Valle v.16 <i>fasc.</i>2 p.55 - 63 ,2014 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Artificial Neural Networks for Acoustic Lung Signals Classification" . En: México Lecture Notes In Computer Science <i>ISSN:</i> 0302-9743 <i>ed:</i> Springer v.8827 <i>fasc.</i> p.214 - 221 ,2014 • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Control of a Mobile Robot Through Brain Computer Interface" . En: Colombia Inge Cuc <i>ISSN:</i> 0122-6517 <i>ed:</i> Editorial Mejoras v.11 <i>fasc.</i>2 p.74 - 83 ,2015 Palabras: Brain Computer Interface, robot móvil, • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, DARIO AMAYA, LUIS CARLOS RUIZ CARDENAS, "Design of an autonomous PV system for multiple sports court ligthing" . En: Turquía Energy Education Science And Technology Part A: Energy Science And Research <i>ISSN:</i> 1308-772X <i>ed:</i> v.33 <i>fasc.</i>6 p.3063 - 3076 ,2015 Palabras: Alternative energies , Solar energy, Illumination LED, • Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada					

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			
Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, DARIO AMAYA, FELIPE PUERTA, "Prediction system of erythemas for phototypes i and ii, using deep-learning" . En: Colombia Vitae <i>ISSN:</i> 0121-4004 <i>ed:</i> Editorial Universidad de Antioquia v.22 <i>fasc.</i>3 p.188 - 196 ,2015 Palabras: artificial intelligence, Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, CAMILO CACERES, FELIPE PUERTA, "Design of a Bio-Inspired Equine Robot Prototype" . En: India International Review Of Mechanical Engineering <i>ISSN:</i> 1970-8734 <i>ed:</i> v.10 <i>fasc.</i>1 p.12 - 17 ,2016 Palabras: Bio-Inspired, Quadruped Robot, Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, FABIO ESPINOSA, OSCAR AVILES SANCHEZ, "Visual representation of 8+ bit data through the use of a pseudo-coloring algorithm and a non-linear interpolated color gradient palette" . En: India International Journal Of Applied Engineering Research <i>ISSN:</i> 0973-4562 <i>ed:</i> v.11 <i>fasc.</i>6 p.3961 - 3965 ,2016 Palabras: image processing, Image enhancement, Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, DARIO AMAYA, LUIS CARLOS RUIZ CARDENAS, "Predicción de radiación solar mediante deep belief network" . En: Colombia Tecnura <i>ISSN:</i> 0123-921X <i>ed:</i> Fondo Editorial Universidad Distrital Francisco Jose De Caldas v.20 <i>fasc.</i>47 p.39 - 48 ,2016 Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, DARIO AMAYA, "Characterization and power simulation in photovoltaic systems" . En: Turquía Energy Education Science And Technology Part A: Energy Science And Research <i>ISSN:</i> 1308-772X <i>ed:</i> v.35 <i>fasc.</i>1 p.21 - 34 ,2017 Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada OSCAR FERNANDO AVILES SANCHEZ, ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Path Optimization Planning for Human-Robot Interaction" . En: India International Journal Of Applied Engineering Research <i>ISSN:</i> 0973-4562 <i>ed:</i> v.11 <i>fasc.</i>22 p.10822 - 10827 ,2016 Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada DARIO AMAYA, ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Photovoltaic monitoring system for Cajicá municipality in Colombia" . En: India International Journal Of Applied Engineering Research <i>ISSN:</i> 0973-4562 <i>ed:</i> v.11 <i>fasc.</i>23 p.11589 - 11594 ,2016 Palabras: Solar energy, Photovoltaic system, Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada PAULA C USECHE MURILLO, ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Individual Robotic Arms Manipulator Control Employing Electromyographic Signals Acquired by Myo Armbands" . En: India International Journal Of Applied Engineering Research <i>ISSN:</i> 0973-4562 <i>ed:</i> v.11 <i>fasc.</i>23 p.11241 - 11249 ,2016 Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada PAULA C USECHE MURILLO, ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Multi User Myographic Characterization for Robotic Arm Manipulation" . En: India International Journal Of Applied Engineering Research <i>ISSN:</i> 0973-4562 <i>ed:</i> v.23 <i>fasc.</i> p.11299 - 11304 ,2016 Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, OSCAR AVILES SANCHEZ, RUBEN DARIO HERNANDEZ BELENO, "Analysis and implementation of embedded systems based on microprocessors ARM" . En: India International Journal Of Applied Engineering Research <i>ISSN:</i> 0973-4562 <i>ed:</i> v.24 <i>fasc.</i> p.11651 - 11661 ,2016 Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Simulación del a reconversión energética de un vehículo de combustión a eléctrico con energía solar" . En: Colombia Revista Clepsidra <i>ISSN:</i> 1900-1355 <i>ed:</i> Universidad Autónoma de Colombia v.11 <i>fasc.</i>20 p.17 - 24 ,2015 Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada RUBEN DARIO HERNANDEZ BELENO, ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Agente móvil para transporte de información mediante enlaces ópticos" . En: Colombia Visión Electrónica: Algo Más Que Un Estado Sólido <i>ISSN:</i> 1909-9746 <i>ed:</i> Fondo De Publicaciones De La Universidad Distrital v.10 <i>fasc.</i>1 p.1 - 6 ,2016					
Libros Producción bibliográfica - Libro - Otro libro publicado ROBINSON JIMENEZ MORENO, "Programacion de microcontroladores de gama alta en lenguaje de alto nivel" En: Colombia 2009. <i>ed:</i>Fondo Editorial Universidad Antonio Narino <i>ISBN:</i> 978-958-9423-97-4 <i>v.</i> 1 <i>pags.</i> 150 Areas: Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica, Sectores: Productos y servicios de recreación,culturales, artísticos y deportivos,					

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			
Softwares					
- Producción técnica - Softwares - Computacional ROBINSON JIMENEZ MORENO, MEDIDOR DE DISTANCIAS 3D, <i>Nombre comercial:</i> , <i>contrato/registro:</i> 12-36-282, . En: Colombia, ,2013, .<i>plataforma:</i> Windows, .<i>ambiente:</i> C#, , .<i>ambiente:</i> , - Producción técnica - Softwares - Computacional ROBINSON JIMENEZ MORENO, SISTEMA DE MEDICION DE PARAMETROS CORPORALES, <i>Nombre comercial:</i> SISTEMA DE MEDICION DE PARAMETROS CORPORALES, <i>contrato/registro:</i> 12-36-280, . En: Colombia, ,2013, .<i>plataforma:</i> Windows, .<i>ambiente:</i> C#, - Producción técnica - Softwares - Computacional ROBINSON JIMENEZ MORENO, CONTROL IMITATIVO, <i>Nombre comercial:</i> CONTROL IMITATIVO, <i>contrato/registro:</i> 13-36-285, . En: Colombia, ,2013, .<i>plataforma:</i> Windows, .<i>ambiente:</i> C#, - Producción técnica - Softwares - Computacional ROBINSON JIMENEZ MORENO, ENHANCED DEPTH VIEWER, <i>Nombre comercial:</i> ENHANCED DEPTH VIEWER, <i>contrato/registro:</i> 12-36-283, . En: Colombia, ,2013, .<i>plataforma:</i> Windows, .<i>ambiente:</i> C#, - Producción técnica - Softwares - Computacional ROBINSON JIMENEZ MORENO, CONTROL MULTI-ARTICULACION, <i>Nombre comercial:</i> CONTROL MULTI-ARTICULACION, <i>contrato/registro:</i> 13-36-284, . En: Colombia, ,2013, .<i>plataforma:</i> Windows, .<i>ambiente:</i> C#, - Producción técnica - Softwares - Computacional ROBINSON JIMENEZ MORENO, Inspección de calidad para un sistema de producción industrial basado en el procesmiento de imagenes, <i>Nombre comercial:</i> Inspección de calidad para un sistema de producción industrial basado en el procesmiento de imagenes, <i>contrato/registro:</i> 13-36-385, . En: Colombia, ,2013, .<i>plataforma:</i> Windows, .<i>ambiente:</i> MATLAB,					

Informes de investigación

- Producción técnica - Informes de investigación**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, Plataforma de teleoperación para manipulación de materiales explosivos. FASE III . En: , ,2013,
- Producción técnica - Informes de investigación**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, Abastecimiento energético autónomo mediante SFCR para áreas de laboratorio en el campus Cajicá UMNG . En: , ,2015,
- Producción técnica - Informes de investigación**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, Prototipo de un vehículo eléctrico con unidad de carga mediante energía solar . En: , ,2015,
- Producción técnica - Informes de investigación**

ROBINSON JIMENEZ MORENO, ANÁLISIS Y DESARROLLO DE UN ALGORITMO DE CONTROL DE ROBOTS MEDIANTE TECNICAS DE INTELIGENCIA Y VISION ARTIFICIAL . En: , ,2015,

Proyectos

- Investigación y desarrollo**

Plataforma de teleoperación para manipulación de materiales explosivos. FASE III
Inicio: Julio 2012 *Fin proyectado:* Julio 2013 *Fin:* Julio 2013 *Duración* 12
Resumen El proyecto se basa en una plataforma teleoperada para la manipulación de materiales explosivos. Está orientado al desarrollo de una plataforma que permita la ejecución de cirugías, en las cuales se realicen la extracción de dispositivos explosivos, tipo granada, que estén incrustados en el cuerpo humano. Esto con el propósito de ayudar en las cirugías de alto riesgo, como son las que involucran materiales explosivos y que ponen en peligro la integridad tanto del cirujano, como del personal auxiliar que también debe estar presente en la intervención quirúrgica. Por este motivo se hace necesario crear herramientas que eviten estos riesgos. Una de las herramientas utilizadas para este trabajo, son los brazos robóticos que permiten llevar con precisión, instrumentos que ayuden a realizar la labor del cirujano, sin que este esté en contacto con el paciente, evitando posibles lesiones por explosión en el cuerpo médico.
- Investigación y desarrollo**

DISEÑO DE UN SISTEMA DE DETECCIÓN DE NIVEL DE CANSANCIO EN CONDUCTORES MEDIANTE SISTEMAS DE VISIÓN POR COMPUTADOR
Inicio: Julio 2010 *Fin proyectado:* Noviembre 2011 *Fin:* Diciembre 2011 *Duración* 18
Resumen El trabajo de investigación desarrollado consiste de un sistema de detección de fatiga mediante el uso de tecnicas de visión por computador a fin de detectar de una secuencia de video, de un conductor frente al volante, las características de amplitud de apertura del ojo, amplitud de apertura de boca y movimiento de cabeza. Estos parametros que se pueden asociar al estado de fatiga son ingresados a un clasificador a fin de establecer una salida del tipo No fatiga, Alerta y Fatiga, que asocie el estado del conductor a estos parametros. Logrando obtener un sistema en tiempo real que identifica por medio de una camara de video en el vehiculo el estado del conductor con una precision del 91 %.
- Investigación y desarrollo**

Desarrollo de Prototipo de Sistema Fotovoltaico y de Estación de Monitoreo de Radición Solar y Temperatura Ambiente
Inicio: Febrero 2012 *Fin proyectado:* Febrero 2014 *Fin:* Diciembre 2013 *Duración* 24
Resumen El proyecto esta orientado a realizar una evaluación del potencial solar y el monitoreo del desempeño de un Sistema Fotovoltaico Interconectado a la Red eléctrica. En lo concerniente a las mediciones de radiación solar global y temperatura ambiente, se realizará análisis estadísticos de las mismas para evaluar el potencial solar en la zona. A futuro, se contempla la posibilidad de implementar otros sensores para la medición de variables meteorológicas (algunos de los cuales se desarrollaran en el marco de trabajos de grado de estudiantes de ingeniería electrónica de la UAN sedes circunvalar y sur) como lo sensores de dirección y velocidad del viento, actividad pluviométrica, humedad relativa, seguidor solar, entre otros, para tener la posibilidad de contar con una estación meteorológica de bajo costo, cuyos elementos constitutivos

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar	a comunidad académica por medio del desarrollo de tesis de grado enocado a estudiantes de ingeniería electronica de ultimos semestres que deseen hacer parte del proyecto.		
- Investigación, desarrollo e Innovación ANÁLISIS Y DESARROLLO DE UN ALGORITMO DE CONTROL DE ROBOTS MEDIANTE TECNICAS DE INTELIGENCIA Y VISION ARTIFICIAL <i>Inicio:</i> Agosto 2013 <i>Fin proyectado:</i> Noviembre 2014 <i>Fin:</i> Diciembre 2014 <i>Duración</i> 12 Resumen El proyecto pretende utilizar técnicas de procesamiento de imagen en 2 y 3 dimensiones, a fin de controlar la posición de ubicación espacial de diferente tipos de dispositivos robóticos, entre los cuales se tiene: de tipo humanoide, brazos robóticos y quadrotor, respecto a un objeto de referencia, el cual en un momento determinado pueda o no estar en línea de vista con el robot. Dicha tarea se busca realizar mediante la captura de información a través de un único sensor óptico, de adquisición de video, para procesamiento en un equipo de cómputo, el cual comandará vía comunicación inalámbrica por protocolo Zegbee al robot respectivo. - Investigación y desarrollo Abastecimiento energético autónomo mediante SFCR para áreas de laboratorio en el campus Cajicá UMNG <i>Inicio:</i> Febrero 2014 <i>Fin:</i> Diciembre 2014 <i>Duración</i> Resumen Implementar un sistema de astecimiento energético autónomo mediante Sistemas Fotovoltaicos Conectados a la Red Electrica para áreas de laboratorio en el campus Cajicá de la UMNG. - Investigación y desarrollo Prototipo de un vehículo eléctrico con unidad de carga mediante energía solar <i>Inicio:</i> Febrero 2014 <i>Fin:</i> Diciembre 2014 <i>Duración</i> Resumen Diseñar e implementar un prototipo de un vehículo eléctrico con unidad de carga mediante energía solar. - Investigación y desarrollo Prototipo de robot asistencial para labores de cirugía <i>Inicio:</i> Febrero 2017 <i>Duración</i> Resumen El proyecto tiene como finalidad desarrollar algoritmos de interacción para robots asistenciales en labores de entrega de herramientas o instrumentación. De forma clásica, la operación de un robot es una tarea pre-programada y repetitiva, y bajo este esquema un robot capaz de entregar y recibir una herramienta, requiere que siempre que con quien interactúa deba buscar la posición de su efector final, implicando ayuda visual para este proceso y espera a que el robot termine su rutina para entregar la herramienta. Mediante el empleo de redes neuronales convolucionales, es posible facultar a un agente robótico de la cognitividad base para identificar cuando se quiere recibir o entregar una herramienta y actuar según la discriminación de dicha acción.					