



UNIVERSIDAD DE LAS FUERZAS ARMADAS ESPE

SEDE LATACUNGA

DEPARTAMENTO DE CIENCIAS DE LA COMPUTACION

ÁREA DE CONOCIMIENTO:

Lectura y Escritura de Textos Académicos

TEMA:

Tabla de Extracción de datos



INTEGRANTES:

STALYN QUISPE

DANILO TAPIA

DAVID TORO

DOCENTE:

Dr. JOSE LUIS CARRILLO MEDINA

NRC: 26783

Latacunga – Ecuador

08/12/2025

id	Título	Autores	Año	Fuente	DOI	Contribución	Enfoque	Contexto	Área	Estrategia de coordinación	Número de agentes	Métricas	Limitaciones
1	Families' Vision of Generative AI Agents for Household Safety Against Digital and Physical Threats	Wen, Z.; Liu, L.; Yao, Y.	2025	Proceedings of the ACM on Human-Computer Interaction	10.1145/3757598	Marco de diseño de IA para seguridad familiar	Descomposición de tareas	Seguridad doméstica y digital	HCI / Sociología	Asignación de roles basada en necesidades (Gerente, Tutor, Terapeuta)	3 (Roles conceptuales)	Satisfacción del usuario:Cualitativa	Límites de privacidad y segregación de memoria
2	Sustainable production and consumption ease of robotic disassembly metric and information for digital product passports in flexible remanufacturing systems	Pulikottil, T.; Boix Rodríguez, N.; Sterkens, W.; Peeters, J.R.	2025	Sustainable Production and Consumption	10.1016/j.spc.2025.06.008	Métrica Re-DiM para desensamblaje	Descomposición de tareas	Economía circular / Remanufactura	Robótica Industrial	Colaboración humano-robot secuencial	2 (1 robot + 1 humano)	Tiempo de desensamblaje:Variable por producto	Falta de métricas previas para sistemas híbridos
3	Consensus tracking control of incommensurate fractional order multiagent systems using sliding mode for secure communication systems	Sharafian, A.; Ghandi, F.; Ali, A.; Ullah, I.; Zhang, B.; Bai, X.	2025	Physica Scripta	10.1088/1402-4896/ad4eb	Comunicación segura basada en caos	Coordinación distribuida	Criptografía y comunicaciones	Control Automático	Consenso líder-seguidor con dinámica caótica	N (Sistemas multi-agente)	Velocidad de respuesta:Rápida	Sensibilidad a parámetros exactos
4	QSP-Copilot: An AI-Augmented Platform for Accelerating Quantitative Systems Pharmacology	Saini, A.; Farnoud, A.	2025	CPT: Pharmacometrics and Systems Pharmacology	10.1002/psp4.70127	Plataforma QSP-Copilot	Descomposición de tareas	Farmacología de sistemas (Enfermedades raras)	Biomedicina / IA	Flujo de trabajo modular orquestado por LLM	Múltiples (Sistema modular)	Precisión de extracción:99.1-100%	Dependencia de calidad de literatura base

	Model Development												
5	Towards Agency in Human-AI Collaboration	Holter, S.; Moruzzi, C.; El-Assady, M.	2025	IEEE Computer Graphics and Applications	10.1109/MCG.2025.3623892	Espacio de diseño de Agencia	Coordinación distribuida	Interacción Humano-IA	HCI	Marco de distribución, modelado y atribución	N/A (Marco teórico)	N/A	Complejidad en atribución de responsabilidad
6	Can pedagogical Agent-Based scaffolding boost information Problem-Solving in One-on-One collaborative learning with a virtual learning companion?	Hu, Y.-H.; Yu, H.-Y.; Hsieh, C.-L.	2025	Education and Information Technologies	10.1007/s10639-025-13784-2	Andamiaje pedagógico basado en agentes	Descomposición de tareas	Educación online personalizada	Tecnología Educativa	Andamiaje dual (Social + Pedagógico)	2	Rendimiento de aprendizaje: Significativo	Efectos a largo plazo no estudiados
7	When an AI “Agentforce” enters the workforce: generative AI, employment relations, and the changing social contract	Valentine, M.	2025	Journal of Organization Design	10.1007/s41469-025-00196-2	Impacto de Agentforce en trabajo	N/A (Teórico)	Relaciones laborales	Gestión Organizacional	Redefinición de autoridad y autonomía	N/A	N/A	Alteración del contrato social laboral
8	Iterative Learning Distributed Model Predictive Control for Autonomous Vehicle Platoons With Applications to Repetitive Tasks	Zhang, N.; Chen, J.; Viadero-Monasterio, F.; Zhang, H.	2025	IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems	10.1109/TITS.2025.3597322	Control ILDMPC para pelotones	Aprendizaje cooperativo	Transporte autónomo (Platooning)	Transporte Inteligente	MPC Distribuido + Aprendizaje Iterativo	N (Pelotón)	Mejora de error: 40%	Necesidad de datos históricos de iteraciones
9	Distributed Iterative Learning Impedance Control for a Team of Robot Manipulators	Zhang, W.; Yue, D.; Chen, C.; Shi, J.	2025	Contemporary Mathematics (Singapore)	10.37256/cm.6420257284	Control de impedancia iterativo	Aprendizaje cooperativo	Manipulación robótica cooperativa	Robótica	Aprendizaje iterativo distribuido (trial lengths variables)	N	Error de impedancia: Convergencia asintótica	Dependencia de comunicación vecinal

	with Varying Trial Lengths												
10	Pioneering Sustainable Space Ecosystems Through Intelligent Robotics and Collaborative Effort †	Suresh, A.; Yüksel, M.; Meder, M.; Dominguez, R.; Brinkmann, W.	2025	Engineering Proceedings	10.3390/engproc2025090076	Ecosistemas espaciales sostenibles	Descomposición de tareas	Exploración espacial	Robótica Espacial	Sistemas modulares y reconfigurables	Enjambre	N/A	Recursos computacionales limitados en espacio
11	Formalizing Motion Plan Legibility Using Empirical Manual Takeover Data in Autonomous Spacecraft Docking	Larson, H.; Stirling, L.	2025	IEEE Transactions on Human-Machine Systems	10.1109/THMS.2025.3573243	Legibilidad de planes de movimiento	Coordinación distribuida	Acoplamiento espacial (Docking)	Aeroespacial / HRI	Planificación de trayectoria legible	1 Agente + 1 Humano	Tiempo de toma de control:Variable	Carga cognitiva del supervisor
12	Adaptive Iterative Learning Constrained Control for Linear Motor-Driven Gantry Stage with Fault-Tolerant Non-Repetitive Trajectory Tracking	Yu, C.	2024	Mathematics	10.3390/math12111673	Control tolerante a fallos (Pórtico)	Aprendizaje cooperativo	Control industrial de precisión	Mecatrónica	Backstepping + Aprendizaje Iterativo	1 (Sistema complejo)	Estabilidad: Asintótica	Restricciones de estado físico
13	Improving Disturbance Estimation and Suppression via Learning Among Systems With Mismatched Dynamics	Modi, H.; Chen, Z.; Liang, X.; Zheng, M.	2024	IEEE Robotics and Automation Letters	10.1109/LRA.2024.3391026	Estimación de perturbaciones (UAVs)	Aprendizaje cooperativo	Vuelo en entornos ventosos	Robótica Aérea	ILC + Observador de Perturbaciones (DOB)	Múltiples	Robustez:Mejorada	Dinámicas linealizadas
14	Event-Triggered-Based Adaptive NN Cooperative	Wu, Y.; Chen, M.	2024	IEEE Transactions on Automation	10.1109/TASE.2	Control de UAVs por eventos	Coordinación distribuida	Formación de enjambres	Robótica Aérea	Disparo por eventos (Event-	6 (en simulación)	Ahorro de recursos:Significativo	Complejidad de diseño NN

	Control of Six-Rotor UAVs with Finite-Time Prescribed Performance	Li, H.; Chadli, M.		Science and Engineering	023.324 1182					triggered consensus)			
15	A discrete-time distributed optimization algorithm for cooperative transportation of multi-robot system	Meng, X.; Sun, J.; Liu, Q.; Chi, G.	2024	Complex and Intelligent Systems	10.1007/s40747-023-01178-1	Optimización distribuida de transporte	Coordinación distribuida	Transporte de carga cooperativo	Robótica Móvil	Optimización en tiempo discreto (Paso fijo)	Múltiples	Convergencia: Lineal	Requiere conectividad de red
16	Convergence of multi-agent systems controlled by iterative learning strategies with continuous data losses	Huang, L.; Wang, H.; Chen, H.; Zhang, Z.; Jiang, B.; Sun, L.	2024	Transactions of the Institute of Measurement and Control	10.1177/01423312241295443	ILC con pérdida de datos	Aprendizaje cooperativo	Redes de control inestables	Teoría de Control	Compensación de datos en dominio iterativo	N	Velocidad de convergencia: Dependiente de pérdida	Degradación con alta tasa de pérdida
17	Design of strictly stealthy attacks for nonlinear multiagent systems under distributed attack detection mechanism	Zhang, D.-Y.; Li, X.-J.	2023	Information Sciences	10.1016/j.ins.2023.118976	Ataques sigilosos en MAS	Coordinación distribuida	Ciberseguridad	Seguridad de Sistemas	Análisis de topología y detección distribuida	N	Indetectabilidad: Estricta	Requiere conocimiento de topología
18	An Energy-Based Control Architecture for Shared Autonomy	Benzi, F.; Ferraguti, F.; Riggio, G.; Secchi, C.	2022	IEEE Transactions on Robotics	10.1109/TRO.2022.3180885	Control de autonomía compartida	Coordinación distribuida	Teleoperación	HRI / Robótica	Arquitectura basada en energía (Pasividad)	Sistema Multi-robot	Estabilidad: Robusta	Modelado de intención humana
19	A fair task and time allocation of multiple human operators using	Rokhforoz, P.; Kebriaei, H.;	2021	Computers and Industrial Engineering	10.1016/j.cie.2020.107027	Asignación justa de tareas	Descomposición de tareas	Gestión de fuerza laboral	Ingeniería Industrial	Solución de Negociación de Nash	Múltiples	Índice de equidad: Maximizada	Complejidad computacional descentralizada

	decentralized Nash bargaining solution	Ahmadabadi, M.N.											
20	Robust Assembly Sequence Generation in a Human-Robot Collaborative Workcell by Reinforcement Learning; РОБУСТНА ГЕНЕРАЦИЈА СЕКВЕНЦИ МОНТАЖЕ У ЧОВЕК-РОБОТ КОЛАБОРАТИВНОЈ РАДНОЈ ЋЕЛИЈИ ПОМОЋУ УЧЕЊА ПОЈАЧАЊЕМ (REINFORCEMENT LEARNING)	Antonelli, D.; Zeng, Q.; Aliev, K.; Liu, X.	2021	FME Transactions	10.5937/FME2104851A	Secuenciación de ensamblaje robusta	Aprendizaje cooperativo	Ensamblaje industrial	Manufactura	Aprendizaje por Refuerzo (RL)	1+1	Adaptabilidad:Alta	Comportamiento humano estocástico
21	Multi-Lateral Teleoperation Based on Multi-Agent Framework: Application to Simultaneous Training and Therapy in Telerehabilitation	Sharifi, I.; Talebi, H.A.; Patel, R.R.; Tavakoli, M.	2020	Frontiers in Robotics and AI	10.3389/frobt.2020.538347	Teleoperación multilateral	Coordinación distribuida	Rehabilitación remota	Robótica Médica	Marco multi-agente con auto-inteligencia	Múltiples	Error de rastreo:Minimizado	Retardos en comunicación
22	A robustness approach to the distributed management of traffic intersections	González, C.L.; Zapotécatl, J.L.; Gershenson	2020	Journal of Ambient Intelligence and	10.1007/s12652-019-01424-w	Gestión de intersecciones	Coordinación distribuida	Tráfico autónomo urbano	Transporte Inteligente	Reglas distribuidas tolerantes a fallos	N	Tasa de vehículos detenidos:Minimizada	Dependencia de V2V

		n, C.; Alberola, J.M.; Julian, V.		Humanized Computing									
23	Adaptive Workload Allocation for Multi- Human Multi-Robot Teams for Independent and Homogeneous Tasks	Mina, T.; Kannan, S.S.; Jo, W.; Min, B.-C.	2020	IEEE Access	10.1109 /ACCES S.2020. 301765 9	Asignación de carga adaptativa	Descomposic ión de tareas	Equipos humano- robot	Robótica de Servicios	Asignación basada en fatiga/salud	Múltiples	Balance de carga:Diná mico	Modelado de fatiga en tiempo real
24	Enabling integration and interaction for decentralized artificial intelligence in airline disruption management	Kolawole Ogunsina and Daniel DeLaurenti s	2022	Engineering Applications of Artificial Intelligence	https://doi.org/10.1016/j.engappai.2021.104600	Gestión de interrupciones aerolíneas	Descomposic ión de tareas	Operacione s aéreas	Aviación / IA	MAS con DLT (Blockchain)	N (Red completa)	Tiempo de recuperació n:Polinomial	Complejidad de integración de datos
25	The digital lab manager: Automating research support	Simon D. Rihm and Yong Ren Tan and Wilson Ang and Markus Hofmeister and Xinhong Deng and Michael Teguh Laksana and Hou Yee Quek and Jiaru Bai and	2024	SLAS Technology	https://doi.org/10.1016/j.slast.2024.100135	Laboratorio autónomo digital	Descomposic ión de tareas	Investigaci ón científica	Automatiz ación	Ontologías y agentes de conocimiento	Sistema modular	Eficiencia de gestión:Mej orada	Interoperabilidad semántica

		Laura Pascazio and Sim Chun Siong and Jethro Akroyd and Sebastian Mosbach and Markus Kraft											
26	Human-centric assembly in smart factories	Lihui Wang and Robert X. Gao and Jörg Krüger and József Váncza	2025	CIRP Annals	https://doi.org/10.1016/j.cirp.2025.04.058	Ensamblaje centrado en humano	Coordinación distribuida	Industria 5.0	Manufactura	Inteligencia colaborativa	N	Bienestar del operador: Prioritario	Limitaciones tecnológicas actuales
27	Customer service through AI-Powered human-robot relationships: Where are we now? The case of Henn na cafe, Japan	João Reis	2024	Technology in Society	https://doi.org/10.1016/j.techsoc.2024.102570	Servicio al cliente robótico	Coordinación distribuida	Hostelería (Henn na Cafe)	Robótica de Servicios	Interacción HRI y RRI	Múltiples	Satisfacción del cliente: Variable	Fallas en interacción social compleja
28	A multi-agent system simulation based approach for collision avoidance in integrated Job-Shop Scheduling Problem with transportation tasks	Kader Sanogo and Abdelkader {Mekhalef Benhafssa} and M'hammed Sahnoun	2023	Journal of Manufacturing Systems	https://doi.org/10.1016/j.jmsy.2023.03.011	Evasión de colisiones en JSSP	Coordinación distribuida	Logística de planta	Manufactura	Simulación multi-agente	N	Deadlocks: 0 %	Sobrecarga computacional en simulación

		and Belgacem Bettayeb and Moussa Abderrahim and Abdelghani Bekrar											
29	AI-based data-driven framework optimizing smart manufacturing in industrial systems	Mohammed Salem Basingab	2025	Journal of Industrial Information Integration	https://doi.org/10.1016/j.jii.2025.100996	Marco ABM-IIoT	Descomposición de tareas	Manufactura inteligente	Industria 4.0	Modelado basado en agentes + IIoT	N	Rendimiento: +20%	Incertidumbre en datos de sensores
30	Multi-agent large language model framework for code-compliant automated design of reinforced concrete structures	Jinxin Chen and Yi Bao	2025	Automation in Construction	https://doi.org/10.1016/j.autcon.2025.106331	Diseño estructural con LLM	Descomposición de tareas	Ingeniería civil	Construcción / IA	Marco multi-agente jerárquico	Múltiples	Precisión: 97%	Alucinaciones de LLM (mitigadas)
31	Specification, stochastic modeling and analysis of interactive service robotic applications	Livia Lestingi and Davide Zerla and Marcello M. Bersani and Matteo Rossi	2023	Robotics and Autonomous Systems	https://doi.org/10.1016/j.robot.2023.104387	Modelado estocástico de robots	Coordinación distribuida	Servicios asistenciales	Robótica de Servicios	Verificación formal estocástica	1 Robot + N Humanos	Probabilidad de éxito: Verificada	Modelado de conducta humana
32	A Review of AI-Driven Automation Technologies: Latest Taxonomies, Existing Challenges, and Future Prospects	Weiqiang Jin and Ningwei Wang and Lei Zhang and Xingwu	2025	Computers, Materials and Continua	https://doi.org/10.32604/cmc.2025.067857	Taxonomía de automatización IA	N/A (Revisión)	Automatización general	IA	Taxonomía comparativa	N/A	Métricas de desempeño: Varias	Falta de estándares éticos

		Tian and Bohang Shi and Biao Zhao											
33	Towards autonomous supply chains: Definition, characteristics, conceptual framework, and autonomy levels	Liming Xu and Stephen Mak and Yaniv Proselkov and Alexandra Brintrup	2024	Journal of Industrial Information Integration	https://doi.org/10.1016/j.jii.2024.100698	Cadenas de suministro autónomas	Descomposición de tareas	Logística global	Supply Chain	Modelo MIISI y niveles de autonomía	N	Niveles de autonomía:1-7	Falta de adopción industrial
34	LLM-based multi-agent task planning for human-robot collaborative assembly balancing operator experience and efficiency	Binbin Wang and Lianyu Zheng and Yiwei Wang and Zhonghua Qi	2025	Journal of Manufacturing Systems	https://doi.org/10.1016/j.jmsy.2025.08.003	Planificación de tareas con LLM	Descomposición de tareas	Ensamblaje colaborativo	Manufactura	LLM + Algoritmo Genético	Múltiples	Eficiencia:Balanceada con ergonomía	Tiempo de inferencia de LLM
35	Adaptive heterogeneous multi-robot collaboration from formal task specifications	Philipp Schillinger and Sergio García and Alexandros Makris and Konstantinos Roditakis and Michalis Logothetis and Konstantinos Alevizos	2021	Robotics and Autonomous Systems	https://doi.org/10.1016/j.robot.2021.103866	Colaboración heterogénea formal	Descomposición de tareas	Robótica general	Robótica	Lógica Temporal Lineal (LTL) y subastas	Equipo	Cumplimiento de tareas:Formalmente garantizado	Complejidad de especificación LTL

		and Wei Ren and Pouria Tajvar and Patrizio Pelliccione and Antonis Argyros and Kostas J. Kyriakopoulos and Dimos V. Dimarogonas											
36	Modeling a Trust Factor in Composite Tasks for Multi-Agent Reinforcement Learning	Contino, Giuseppe and Cipollone, Roberto and Frattolillo, Francesco and Fanti, Andrea and Brandizzi, Nicolo' and Iocchi, Luca	2024	Proceedings of the 12th International Conference on Human-Agent Interaction	10.1145/3687272.3688325	Factor de confianza en MARL	Aprendizaje cooperativo	Colaboración IA-IA / Humano-IA	IA	MARL con Trust Factor	N	Rendimiento: Mejorado con confianza	Definición de confianza subjetiva
37	Automating HPC Software Compilation, Deployment, and Error Resolution	Mondesire, Sean and Nsiye, Emmanuel and	2025	Practice and Experience in Advanced Research Computing	10.1145/3708035.3736023	Automatización HPC con LLM	Descomposición de tareas	Supercomputación	Ingeniería de Software	MAS para compilación y despliegue	Múltiples	Tasa de éxito: 97%	Dependencia de logs de error claros

	through an LLM-based Multi-Agent System	Soykan, Bulent and Martin, Glenn		2025: The Power of Collaboration									
38	Accurate Insights, Trustworthy Interactions: Designing a Collaborative AI-Human Multi-Agent System with Knowledge Graph for Diagnosis Prediction	Li, Haoran and Cheng, Xusen and Zhang, Xiaoping	2025	Proceedings of the 2025 CHI Conference on Human Factors in Computing Systems	10.1145/3706598.3713526	Diagnóstico médico colaborativo	Descomposición de tareas	Salud	Medicina / IA	Grafo de conocimiento + LLMs	Grupo	Precisión diagnóstica: Alta	Privacidad de datos médicos
39	Designing with Multi-Agent Generative AI: Insights from Industry Early Adopters	Naik, Suchismita and Toombs, Austin L. and Snellinger, Amanda, Ph.D. and Saponas, Scott and Hall, Amanda K	2025	Proceedings of the 2025 ACM Designing Interactive Systems Conference	10.1145/3715336.3735823	Diseño con IA generativa	Coordinación distribuida	Diseño de productos	HCI	Estrategias de diseño humano-centrado	N	Productividad: Aumentada	Gestión de complejidad del agente
40	Rebalancing Worker Initiative and AI Initiative in Future Work: Four Task Dimensions	He, Jessica and Piorkowski, David and Muller, Michael and Brimijoin, Kristina	2023	Proceedings of the 2nd Annual Meeting of the Symposium on Human-Computer Interaction for Work	10.1145/3596671.3598572	Iniciativa trabajador-IA	Descomposición de tareas	Trabajo de conocimiento	HCI	Orquestación de tareas y agencia	1+1	Tasa de completitud: Variable	Pérdida de agencia humana

		and Houde, Stephanie and Weisz, Justin											
41	Design Activity Simulation: Opportunities and Challenges in Using Multiple Communicative AI Agents to Tackle Design Problems	Yang, Boyin and Dudley, John J and Kristensson, Per Ola	2025	Proceedings of the 7th ACM Conference on Conversational User Interfaces	10.1145/3719160.3736609	Simulación de diseño con IA	Coordinación distribuida	Diseño creativo	Diseño / IA	Simulación de roles de diseño	Múltiples	Calidad de solución: Evaluada por expertos	Novedad limitada de soluciones
42	Advancing the Search Frontier with AI Agents	White, Ryen W.	2024	Commun. ACM	10.1145/3655615	Búsqueda con agentes IA	Descomposición de tareas	Recuperación de información	Búsqueda Web	Agentes para tareas complejas	1	Éxito en búsqueda: Mejorado	Costos computacionales
43	Designing Human-Agent Collaborations: Commitment, responsiveness, and support	Cila, Nazli	2022	Proceedings of the 2022 CHI Conference on Human Factors in Computing Systems	10.1145/3491102.3517500	Diseño de colaboración Humano-Agente	Coordinación distribuida	HCI general	HCI	Marco SCA (Shared Cooperative Activity)	1+1	Calidad de interacción: Directrices	Generalización a equipos grandes
44	Robot Errors in Proximate HRI: How Functionality Framing Affects Perceived Reliability and Trust	Washburn, Auriel and Adeleye, Akanimoh and An, Thomas and Riek, Laurel D.	2020	J. Hum.-Robot Interact.	10.1145/3380783	Errores y confianza en HRI	N/A (Estudio)	Interacción física humano-robot	HCI / Robótica	Framing de funcionalidad	1+1	Confianza: Sensible a expectativas	Recuperación de confianza tras error
45	Iterative Learning Control for Nonlinear Multi-	G. Li; Y. Han; T. Lu; D. Chen; H. Chen	2020	IEEE Access	10.1109/ACCESS.2020.	ILC para MAS no lineales	Aprendizaje cooperativo	Control de consenso	Teoría de Control	ILC con rectificación inicial	N	Error de seguimiento: Convergencia cero	Condiciones iniciales estrictas

	Agent Systems With Initial Shifts				301189								
46	C-Pilot: Accelerating Administrative Workflows in Schools through a Multi-Agent System	Y. -Z. Xue; Y. -H. Chen; C. - Y. Lin	2025	2025 IEEE International Conference on Consumer Electronics - Taiwan (ICCE-Taiwan)	10.1109/ICCE-Taiwan66881.2025.11207894	C-Pilot administrativo	Descomposición de tareas	Gestión escolar	Administración / IA	MAS con LLMs	Múltiples	Tiempo de tarea:Reducido	Integración con sistemas legacy
47	Collaborative learning model predictive control for repetitive tasks	P. Chanfreut; J. M. Maestre; E. F. Camacho; F. Borrelli	2022	2022 IEEE 61st Conference on Decision and Control (CDC)	10.1109/CDC51059.2022.9992929	MPC colaborativo	Aprendizaje cooperativo	Control de tareas repetitivas	Control	MPC en la nube (Cloud-based learning)	Conjunto	Costo:Decreciente	Latencia de red
48	Deployment of an Aerial Multiagent System for Automated Task Execution in Large-Scale Underground Mining Environments	N. Dahlquist; S. Nordström; N. Stathoulopoulos; B. Lindqvist; A. Saradagi; G. Nikolakopoulos	2025	IEEE Transactions on Field Robotics	10.1109/TFR.2025.3580068	MAS aéreo en minería	Coordinación distribuida	Inspección subterránea	Robótica de Campo	Subastas y árboles de comportamiento	3	Cobertura:200m	Entornos sin GPS/Comunicaciones
49	Safety-Critical Data-Driven Control for Multi-Robot Consensus	S. Yan; L. Shi; H. Zhang; S. Yao; Y. Zhou	2023	2023 IEEE 13th International Conference on CYBER Technology in	10.1109/CYBER59472.2023.10256468	Consenso crítico para seguridad	Coordinación distribuida	Seguridad multi-robot	Robótica	Control basado en datos + CBF	N	Seguridad: Garantizada	Conservadurismo en movimiento

				Automation, Control, and Intelligent Systems (CYBER)									
50	Predictor-Based Adaptive Iterative Learning Control of MASs With Distributed Error Compensation	Z. Li; Y. Liu; H. Ren; H. Li	2025	IEEE Transactions on Automation Science and Engineering	10.1109/TASE.2025.3577609	ILC adaptativo con predictor	Aprendizaje cooperativo	Control de contención	Teoría de Control	Predictor neuronal + Backstepping	N	Carga de comunicación: Baja	Dinámicas no modeladas
51	Human-Machine Hybrid Augmented Intelligence: Human-Machine Relationship, Collaboration and Mutual Enhancement	C. -G. Xiang; Z. Yu	2023	2023 China Automation Congress (CAC)	10.1109/CAC59555.2023.10451218	Inteligencia híbrida aumentada	Descomposición de tareas	Colaboración general	IA	División del trabajo cognitiva	Híbrido	Eficiencia: Aumentada	Definición de roles dinámica
52	Multi-Agent hierarchical workflow for autonomous code generation with Large Language Models	A. S; R. Sekar; O. K. C U; P. D; S. M	2025	2025 IEEE International Students' Conference on Electrical, Electronics and Computer Science (SCEECS)	10.1109/SCEECS64059.2025.10940635	Flujo de código multi-agente	Descomposición de tareas	Desarrollo de software	Ingeniería de Software	Flujo jerárquico (Skeleton-of-Code)	4	Generación de código: Autónoma	Calidad de especificaciones de entrada