



Programa Sociedad de la Información

- Eventos
- Noticias
- Publicaciones
- Presentaciones
- Enlaces

OSILAC

ESTADÍSTICAS E INDICADORES SOBRE TIC

eLAC

Áreas Temáticas

- Educación
- Infraestructura y acceso
- Salud
- Gestión pública
- Sector productivo
- Instrumentos de Política

Video avances y estado Soc. de la Información.

Usted se encuentra en: [Home](#) > [Calendario de Eventos](#) > VII Congreso de

VII Congreso de la Asociación Colombiana de Automática

Fecha	21/3/2007 al 23/3/2007
Ubicación	Cali, Colombia
Organizador	ACA
Email	aca2007@puj.edu.co
Dirección:	http://www.aca-automatica.org/eventos.htm

Objetivos del Congreso: Conocer los últimos desarrollos de las investigaciones en el área de la Automatización y el Control, realizadas en los centros académicos e industriales del país y el exterior. Estrechar las relaciones Universidad - Industria, con miras a la realización de proyectos conjuntos en el área de la Automatización y el Control. Contribuir a la consolidación de la Asociación Colombiana de Automática (ACA) y fortalecer las relaciones entre los investigadores nacionales en el área de la Automatización y el Control. Identificar áreas, líneas y proyectos de investigación en Automatización y Control, fundamentales para el desarrollo de la ingeniería nacional. Fomentar la participación de los estudiantes como expositores en eventos académicos, con el fin de motivar su inserción temprana en actividades de investigación y de cooperación con sus pares. Mostrar la oferta tecnológica de empresas especializa

Septiembre 2010

1	2	3	4	5	6	7
8	9	10	11	12	13	14
15	16	17	18	19	20	21
22	23	24	25	26	27	28



VII CONGRESO DE LA ASOCIACION COLOMBIANA DE AUTOMATICA -ACA

Miércoles 21

EDUCACIÓN EN CONTROL E 1-6				
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION	
2:00-2:20	E.1	Liliana Fernandez S. José M. Ramirez S.	U. del Valle , Cali	
2:20-2:40	E.2	Edwin Nuñez O. , José Miguel Ramirez	U. del Valle, Cali	
2:40-3:00	E.3	Liz Katherine Rincon Mauricio Duque	U de los Andes, Bogotá	
3:00-3:20	E.4	Jorge E. Moreno S. José M. Ramirez S.	U. del Valle , Cali	
3:20-3:40	E.5	Leonardo E. Bermeo Hernandez Diaz M.	U Nacional de Colombia, Bogotá	
3:40-4:00	E.6	Jesús Rodríguez M.	U. de Los Andes, Venezuela	

ROBÓTICA R 1-6				
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION	
2:00-2:20	R.1	Rafael E. Vásquez M. Julio C. Correa R.	U. Pontificia Bolivariana, Medellín	
2:20-2:40	R.2	Caroline Bachenhheimer, Adriana M. Martinez, Julián D. Colorado M.	Grupo de Automática y Robótica GAR, PontificiaU. Javeriana Cali	
2:40-3:00	R.3	Juan C. Acosta M., Julián D. Colorado M. Juan M. Flórez M. Andrés Jaramillo B.	Pontificia. Javeriana Cali., California Institute of Technology, Pasadena	
3:00-3:20	R.4	Claudia Rueda G. Herman Arenas A. Fabián Cole L.	U. Pontificia Bolivariana Seccional Bucaramanga	
3:20-3:40	R.5	Christian Vera J. ,Max Suel Dutra Miguel Martínez V. Omar Lengerke P.	U.Autónoma de Bucaramanga	
3:40-4:00	R.6	Leonardo E. Bermeo Helbert E. Espitia	U Nacional de Colombia, Bogotá	

TEORIA DE CONTROL Y APLICACIONES TCA 1-6				
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION	
2:00-2:20	TCA.1	Oscar S. Acuña. Luis Villa R.	U. Tecnológica de Bolívar, Cartagena	
2:20-2:40	TCA.2	Luis David Prieto	Pontificia Javeriana, Bogotá.	
2:40-3:00	TCA.3	Anaury de la Cruz V. Marceli A. Correa F. José L. Villa R.	U. Tecnológica de Bolívar, Cartagena	
3:00-3:20	TCA.4	Rodrigo F. González Hernán Álvarez	U. Nacional de Colombia, Sede Medellín	
3:20-3:40	TCA.5	Javier Augusto Jiménez Cabas. M	Pontificia Javeriana, Bogotá	
3:40-4:00	TCA.6	Andrés Olarte Adriana Luna Hernando Diaz	U. Nacional de Colombia - Sede Bogotá	

CONTROL DE PROCESOS INDUSTRIALES CPI 1-6				
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION	
2:00-2:20	CPI.1	Luz A. Alvarez Jairo Espinosa	U. Nacional de Colombia, Sede Medellín.	
2:20-2:40	CPI.2	A. Márquez, R. Ríos. A. Castaño	U. Nacional de Colombia. Sede Medellín	
2:40-3:00	CPI.3	Alejandro Rincón Fabiola Angulo	U. Nacional de Colombia Sede Manizales	
3:00-3:20	CPI.4	Alfonso Cubillos V. Oscar Barrero M.	U. de Ibagué	
3:20-3:40	CPI.5	Carlos E. Coirino B. Sergio A. Cuadrado R.	Pontificia U.Javeriana, Bogotá, University of Cambridge	
3:40-4:00	CPI.6	Fajith Martínez, Manuel J. Betancur, Jaime A. Moreno, Germán Buitrón Ivan Moreno A.	U. Pontificia Bolivariana, Universidad Nacional Autónoma de México	



VII CONGRESO DE LA ASOCIACION COLOMBIANA DE AUTOMATICA -ACA

Jueves 22

SISTEMAS ELECTRICOS SE 1-7				
HORA	PONENCIA	AUTORES	INSTITUCION	
10:00-10:20	SE.1 DIAGNOSTICO AUTOMATICO DE FALLAS EN UN SISTEMA DE TRANSPORTE DE ENERGIA	L. Vásquez, L. Llano, G. Zapata y L. Quintero	Interconexión Eléctrica S.A. E.S.P., U. Nacional de Colombia, Medellín	
10:20-10:40	SE.2 ANÁLISIS DE ESTABILIDAD MULTIPARAMÉTRICO EN UN CONVERTIDOR DE POTENCIA BUCK	John A. Taborda G. Fabiola Angulo G. Gerard Olivar T.	U. Nacional de Colombia sede Manizales	
10:40-11:00	SE.3 ANÁLISIS DE ESTABILIDAD DEL VOLTAJE CON BASE EN UN MODELO PERIÓDICO DE UN GENERADOR SINCRÓNICO	R.E. Correa, H.A. Botero, F. Valencia	U. Nacional de Colombia, Medellín	
11:00-11:20	SE.4 BANCO DE PRUEBAS PARA MOTORES DE INDUCCIÓN	Edinson Franco M. Johnny Posada, José M. Ramírez S.	U. del Valle , Cali	
11:20-11:40	SE.5 LA IDENTIFICACIÓN DE SISTEMAS APLICADA A LOS SISTEMAS DE EXCITACIÓN DE GENERADORES	Andrés J. Saavedra José M. Ramírez S.	U. del Valle, Cali	
11:40-12:00	SE.6 MEJORAMIENTO DE LA PRECISIÓN DE SEGUIMIENTO DE UN FILTRO ACTIVO DE POTENCIA	Omar Pinzón Aurelio García Pablo García	U. Pontificia Comillas, España.	
12:00-12:20	SE.7 MULT-FILTRAJE PARA LA IMPLEMENTACION DE COMPENSACION AV	Wilber Acuña B. Addison Rios B.	U. de los Andes, Venezuela	

ROBÓTICA R7-13				
HORA	PONENCIA	AUTORES	INSTITUCION	
10:00-10:20	R.7 CONTROLAB: LABORATORIO VIRTUAL DE SIMULACIÓN DE ALGORITMOS DE CONTROL NO LINEALES PARA SISTEMAS SUBACTUADOS.	Freddy Naranjo P. Antonio Matta G. Juan C. Acosta M. Julián D. Colorado M.	Pontificia U. Javeriana, Cali	
10:20-10:40	R.8 TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEALES APLICADAS AL PENDUBOT	Alfonso Alzate Didier Giraldo B. Andrés Escobar M.	Universidad Tecnológica de Pereira	
10:40-11:00	R.9 COMPENSACIÓN DE FRICCIÓN PARA UN PENDULO DE FURUTA	Carlos A. Osorio Z.	Universidad Nacional de Colombia, Bogotá	
11:00-11:20	R.10 MÁQUINA CNC EXPERIMENTAL CON ARQUITECTURA PARALELA - 3DOF-	Jorge A. García B. Ernesto Córdoba N.	Universidad Nacional de Colombia, Bogotá.	
11:20-11:40	R.11 ESTRATEGIA DE CONTROL Y PLANIFICACIÓN PARA LA NAVEGACIÓN DE UN DIRIGIBLE	Leonardo Solaque, Alain Gauthier, Simon Lacroix.	UNIANDES, Bogotá, LAAS-CNRS, Francia	
11:40-12:00	R.12 CARACTERIZACIÓN Y CONTROL DE LOS PROPULSORES DE UN DIRIGIBLE	Leonardo Solaque Cesar Cadena Simon Lacroix Alain Gauthier	Universidad de los Andes, Bogotá, LAAS/CNRS, Francia	
12:00-12:20	R.13 IDENTIFICACIÓN DE PARÁMETROS DE UN MINI-HELICÓPTERO ROBOT USANDO EL MÉTODO HEURÍSTICO DE BÚSQUEDA TABÚ	Diego A. Álvarez, Carlos M. Vélez	Universidad EAFIT, Medellín	

TEORÍA DE CONTROL Y APLICACIONES TCA 7-13				
HORA	PONENCIA	AUTORES	INSTITUCION	
10:00-10:20	TCA.7 SELECCION DEL ORDEN DE MODELOS DINAMICOS NO LINEALES MIMO A PARTIR DE DATOS DE ENTRADA-SALIDA	Juan C. Enríza Paulo R. Orozco Víctor H. Grisales P.	U. Distrital FJDC	
10:20-10:40	TCA.8 OBTENCION DE MODELOS DE VOLTERRA A PARTIR DE ECUACIONES DIFERENCIALES FORMULADAS EN FUNCION DE PUERTOS DE ENERGIA	Eliot Motato E.	Pontificia U. Javeriana, Cali	
10:40-11:00	TCA.9 ALGUNOS PROBLEMAS ASOCIADOS CON EL CONTROL DIGITAL DE SISTEMAS NO LINEALES	Freddy Naranjo P.	Pontificia U. Javeriana Cali	
12:00-12:20	TCA.10 ESTADO DEL ARTE Y PROPUESTA PRELIMINAR DE UN FORMALISMO PARA EL AJUSTE DE CONTROLADORES EN SISTEMAS MULTIVARIABLES CON DINÁMICAS ACOPLADAS	Héctor Botero C. Hernán Álvarez.	U. Nacional de Colombia.	
11:00-11:20	TCA.11 ESTABILIDAD DE SISTEMAS DE NIVEL INTEGRADORES CON ALGORITMO DE ERROR CUADRÁTICO	Fabio Castillón H., Marisol Osorio C. Maria P. Gallego L	U. Pontificia Bolivariana	
11:20-11:40	TCA.12 CONDICIONES DE ESTABILIDAD DESISTEMAS MUESTREADOS LINEALES CONRETARDO	F. Ricardo García, Baltazar Aguirre Rodolfo Suárez	U Autónoma Metropolitana-Iztapalapa Instituto Polí técnico Nacional México	
11:40-12:00	TCA.13 SEGMENTOS ESTABLES Y EL PROBLEMA DEL MINIMO EXTREMO IZQUIERDO	B. Aguirre J. Solís-Daun, R. Suarez	U. Autónoma Metropolitana, México.	

CONTROL DE PROCESOS INDUSTRIALES CPI 7-13				
HORA	PONENCIA	AUTORES	INSTITUCION	
10:00-10:20	CPI.7 MODELAMIENTO, SIMULACION Y ANALISIS DINÁMICO DE UN GASIFICADOR EN LECHO FLUIDIZADO	C. Calderón D. Echeverri, L. Ramirez H. Alvarez	U. Nacional de Colombia, Sede Medellín.	
10:20-10:40	CPI.8 MODELAMIENTO DINÁMICO DEL PROCESO DE GAS TURBINA DE COMBUSTIÓN EN UNA PLANTA DE CICLO COMBINADO	William Muriel T. Jesus A. González Juan C. Romero S.	U. del Valle, Termovalle.	
10:40-11:00	CPI.9 MODELO FENOMENOLÓGICO NO LINEAL DE UNA TORRE DE ENFRIAMIENTO EN CONTRACORRIENTE	R. Rios , O.E. Ortiz , M. Rincón , J.J. Espinosa	U. Nacional de Colombia, Medellín	
11:00-11:20	CPI.10 MODELO SIMPLIFICADO DEL PROCESO DE VAPOR EN UNA PLANTA DE CICLO COMBINADO	William Muriel T. Jesus A. González Juan C. Romero S.	U. del Valle, Cali	
11:20-11:40	CPI.11 PUNTO Y REGIMEN DE OPERACIÓN EN ESCALADO Y CONTROL DE PROCESOS	Angela A. Ruiz Hernán Álvarez.	U. Nacional de Colombia, Medellín	
11:40-12:00	CPI.12 ANÁLISIS TERMOGRÁFICO DE PÉRDIDAS DE CALOR EN AISLAMIENTO DE CALDERAS	Manuel A. Hurtado Jesus A. González, Humberto Loaiza Hernán D. Benítez	U. del Valle, Cali	
12:00-12:20	CPI.13 PRINCIPIOS PARA LA APLICACIÓN DEL ESTÁNDAR ISA S95	Libardo S. Muñoz Fabian Y. Vidal Oscar A. Rojas A	U.del Cauca, Popayán	

SISTEMAS INTELIGENTES SI 1-6				
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION	
2:00-2:20	SI.1 CONTROL DIFUSO APLICADO A CONVERTIDORES BOOST PARA REDUCIR LA DISTORSION ARMONICA	Jhon J. Galvis L. Freddy H. Martinez S.	U. Distrital Francisco José de Caldas	
2:20-2:40	SI.2 DISEÑO EN GRAFCET DE UN CONTROLADOR DIFUSO CON APRENDIZAJE POR MODELO DE REFERENCIA.	Carlos F. Roa Jesus A. López Walter Arredondo	Pontificia U. Javeriana, Cali	
2:40-3:00	SI.3 FIMIDGRAPH, HERRAMIENTA COMPUTACIONAL PARA MODELAMIENTO E IDENTIFICACIÓN DIFUSA DE SISTEMAS	Paulo R. Orozco Juan C. Enriza Victor H. Grisales	U. Distrital F.JDC.	
3:00-3:20	SI.4 MODELOS NEURONALES DE PRONÓSTICO HORARIO DE POTENCIA Y ENERGÍA ELÉCTRICA	Ana L. Valencia D Carlos A. Lozano Carlos Moreno	U. del Valle, Cali	
3:20-3:40	SI.5 OPTIMIZACION Y CONTROL USANDO COLONIAS DE HORMIGAS	Mario A. Muñoz Jesus A. López, Eduardo F. Calcedo	U. del Valle , Cali	
3:40-4:00	SI.6 RED NEURONAL ARTIFICIAL BIOLÓGICAMENTE INSPIRADA DE CONTROL MOTOR CON ENTRADA DE NATURALEZA ESCALAR	David F. Ramirez M. Stephany Berrio Alex D. Pallares Iván F. Quintero. David Montañó	U. Autónoma de Occidente, Cali	

ROBOTICA R 14-19				
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION	
2:00-2:20	R.14 IDENTIFICACIÓN DE PARÁMETROS DE UN MINI-HELICÓPTERO ROBOT USANDO MÉTODOS DE OPTIMIZACIÓN	Jhon J. Ramirez Carlos M. Vélez	U. EAFIT	
2:20-2:40	R.15 INDICES DE DESEMPEÑO PARA EVALUAR LA NAVEGACION DE UN ROBOT	Nelson D. Muñoz C. Jaime A. Valencia Nelson Londono	U de Antioquia-Medellin	
2:40-3:00	R.16 DISEÑO BÁSICO DE UN VEHÍCULO SUMERGIBLE OPERADO REMOTAMENTE PARA INSPECCIÓN SUBACUÁTICA	Juan A. Ramirez M. Rafael E. Vásquez M. Luis B. Gutiérrez Z. Diego A. Flórez L.	U. Pontificia Bolivariana, Medellín	
3:00-3:20	R.17 MODELACIÓN Y CONTROL DE UN VEHÍCULO SUBACUÁTICO	Camilo Chamorro R. Luis B. Gutiérrez Z.	U. Pontificia Bolivariana - Medellín	
3:20-3:40	R.18 ANÁLISIS DE DOMINIO DE UN MARCO DE TIEMPO REAL PARA VEHÍCULOS AUTÓNOMOS NO TRIPULADOS	Luis B. Gutiérrez Z. Juan F. Franco H.	U. Pontificia Bolivariana, Medellín	
3:40-4:00	R.19 INFRAESTRUCTURA DE SIMULACIÓN PARA VEHÍCULOS NO TRIPULADOS	Carlos A. Zuluaga T. Luis B. Gutiérrez Z.	U. Pontificia Bolivariana, Medellín	

VARIOS			
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION
2:00-2:20	E.7 UNA PROPUESTA PARA LA ENSEÑANZA DEL CONTROL INTELIGENTE BASADA EN PROBLEMAS	Mario A. Muñoz Jesus A. Lopez Eduardo F. Calcedo	U del Valle, Cali
2:20-2:40	E.8 LABORATORIOS REMOTOS DE ESTRUCTURAS E INGENIERIA SISMICA Y DINAMICA ESTRUCTURAL	Johannio Marulanda C. José M. Ramirez S. Esteban E Rosero G., José T. Buitrago, Ana L. Valencia, Horacio A. Coral E., Jhon A. Sandoval	U del Valle, Cali
2:40-3:00	I.1 SOFTWARE DE INSTRUMENTACION, CONTROL Y PROCESAMIENTO PARA UN GONIÓFOTOMETRO.	Leonardo Bermeo Clavijo, Diego Sandoval Vargas y Diego Preciado Rojas	U. Nacional de Colombia, Bogotá
3:00-3:20	I.2 MEDIDOR DE FUERZAS AERODINÁMICAS DE ALAS DE COLIBRIES.	Elsa Quicazán Ricardo Ramírez, John Forero	U. Nacional de Colombia, Bogotá, Universidad Libre, Bogotá.
3:20-3:40	PDS.1 ENCRIPCIÓN Y DESENCRIPCIÓN DE IMÁGENES Y TEXTO USANDO TÉCNICAS CAÓTICAS	José A. Fernández G., Gerard Oliver T.	U. Nacional de Colombia, Manizales.
3:40-4:00	PDS.2 SISTEMAS CAÓTICOS Y SU APLICACIÓN EN LA ENCRIPCIÓN DE SEÑALES	Juan P. Gallego V. Carlos A. Vera C. Boris A. Rodríguez R., Juan D. Sánchez T.	U. Nacional de Colombia Sede Medellín

CONTROL DE PROCESOS INDUSTRIALES – MANUFACTURA CPI 14-19			
HORA	PONECIA	AUTORES	INSTITUCION
2:00-2:20	CPI.14 PROTOTIPO PARA LA GESTION DE DATOS DE PRODUCCIÓN Y GENERACIÓN DE REPORTES ADMINISTRATIVOS EN EMPRESAS DE MANUFACTURA	Lida I. Paz S. Javier A. Castillo G., Oscar A. Rojas A.	U. del Cauca, Popayán
2:20-2:40	CPI.15 CODIFICACIÓN EN PLC FESTO A PARTIR DE REDES DE PETRI JERÁRQUICAS	Rubén D. Vásquez S., Esteban Rodas A.	U. Nacional de Colombia Sede Medellín.
2:40-3:00	CPI.16 PRINCIPIOS DE PROGRAMACIÓN Y CONTROL DE LA PRODUCCIÓN BAJO UN ENFOQUE HOLÓNICO	Edgar A. Chacón R., Juan M. Velasco M., Oscar A. Rojas A.	U. de Los Andes, Venezuela. U. del Cauca, Popayán
3:00-3:20	CPI.17 ADECUACIÓN DEL MODELO CIM DE SIEMENS A LA NORMA ISA S95	Diana C. Gómez Carlos Manquillo Juan M. Velasco	U. del Cauca Popayán
3:20-3:40	CPI.18 MONITOREO Y SUPERVISIÓN POR MEDIO DE INTERNET DE UNA CELDA DE MANUFACTURA FLEXIBLE.	Javier A. Corredor C. Ernesto Córdoba N.	U. Nacional. Bogotá.
3:40-4:00	CPI.19 PREDICCIÓN DE LA CALIDAD SUPERFICIAL USANDO MODELOS PROBABILÍSTICOS	M. Correa, M. de J. Ramirez, C. Bieiza, Jorge Pamies, J.R. Alique	Instituto de Automática Industrial, CSIC. España



TEORÍA DE CONTROL Y APLICACIONES TCA 14-16				
HORA				
2:00-2:20	TCA.14	DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN CONTROLADOR PREDICTIVO TIPO GPC PARA UN REACTOR DE LABORATORIO	Ramiro J. Chamorro C. Pablo R. Mejía B. Marco E. Sanjuán M.	U. del Norte, Barranquilla
2:20-2:40	TCA.15	LA IRREVERSIBILIDAD EN EL CONTROL DE PROCESOS POR LOTES	L. Gomez M. Peña, H. Alvarez, F. di Sciado	U. Nacional de San Juan, Argentina, U. Nacional Medellín
2:40-3:00	TCA.16	APLICACIÓN DE TÉCNICAS DE CONTROL LINEAL MULTIVARIABLE A UN MÓDULO DE NIVEL Y FLUJO	Lina P. Quiñero V. Andrés M. Cárdenas T. Carlos E. Murillo S.	U Autónoma de Manizales

SISTEMAS INTELIGENTES SI 7-11				
HORA		PONENCIA	AUTORES	INSTITUCION
2:00-2:20	SI.7	CONTROL INTELIGENTE DE UN TANQUE CON AGITACION CONTINUA	Mario A. Muno Eduardo F. Calcedo Jesus A. López	U.del Valle, Cali,
2:20-2:40	SI.8	DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE UN ALGORITMO EVOLUTIVO PARA EL CONTROL DE UNA AUTOCLAVE	Luis E. García J. Alejandro Peña P. Maribel Arroyave David Posada Juan D. Arango Víctor H. Jaramillo, Henry Sarmiento	Grupo ICARO Politécnico Colombiano, Grupo GIMEL U de A, Medellín
2:40-3:00	SI.9	CONTROL DE UNA PLATAFORMA DE TEMPERATURA DISTRIBUIDA BASADO EN CONCEPTOS DE APRENDIZAJE POR REFUERZO	Iván D. Lozada John J. Oroblo Jesús A. López	Pontificia U Javeriana, Cali
3:00-3:20	SI.10	ESTUDIO COMPARATIVO DE ESQUEMAS DE CONTROL INTELIGENTE APLICADO A UN TANQUE CON AGITACION CONTINUA	Mario A. Muñoz Eduardo F. Calcedo, Jesus A. Lopez.	U.del Valle, Cali
3:20-3:40	SI.11	CONTROL ADAPTATIVO INDIRECTO CON APLICACIÓN DE CLUSTERING EN LINEA.	Javier A. Baillén S.	Rocatec Ltda. Bogotá

CONTROL EN REDES CR 1-5				
HORA		PONENCIA	AUTORES	INSTITUCION
2:00-2:20	CR.1	ANÁLISIS DE LOS EFECTOS DEL ENLACE DE COMUNICACIONES EN UN SISTEMA DE CONTROL EN RED PARA UNA APLICACIÓN BASADA EN LA RED PROFIBUS	Juan C. Reyes José M. Ramirez S.	U. del Valle, Cali
2:20-2:40	CR.2	ANÁLISIS DE LOS REQUERIMIENTOS COMPUTACIONALES DE APLICACIONES DE REDES DE SENSORES EN DETECCIÓN DE CARDIOPATÍAS	Fernando I. Arévalo, Diego Martínez	U. Autónoma de Occidente, Cali.
2:40-3:00	CR.3	DISEÑO DE UN ENTRENADOR VIRTUAL CON MONITOREO Y DETECCIÓN DE PATOLOGÍAS CARDIOVASCULARES	Oscar A. Elvira, Mauricio Góngora, Víctor P Dussan, Fernando I. Arévalo Diego Martínez	U Autónoma de Occidente , Cali
3:00-3:20	CR.4	IMPLEMENTACIÓN DE UNA RED INDUSTRIAL CAN PARA UN SISTEMA SCADA	Julían A. Vidal I. Milton S. Zúñiga G., Oscar A. Rojas A.	U. del Cauca, Popayán
3:20-3:40	CR.5	PROCESADOR DE COMUNICACIÓN MODBUS PARA CONTROL DE PROCESOS	Jorge E. Duque P. Julio A. Gelvez F.	U.Tecnológica de Bolívar, U. Industrial de Santander

ROBOTICA R 20-23				
HORA		PONENCIA	AUTORES	INSTITUCION
2:00-2:20	R.20	ATIBOT: UGV SKID STEERING DE ARQUITECTURA DISTRIBUIDA	Cristian D. Alvira Juan M. Segura Juan F. Florez	U. del Cauca, Popayán
2:20-2:40	R.21	DISEÑO E IMPLEMENTACION DEL SISTEMA PARA EL CONTROL DE MOVIMIENTOS DE UNA PLATAFORMA MOVIL A PARTIR DE ELECTROOCULOGRAFIA	O. Otero G. Ramirez, F. Jimenez	U. Santo Tomas, Seccional Tunja.
2:40-3:00	R.22	DESARROLLO Y PRUEBA DE UN VEHICULO AEREO NO TRIPULADO AUTÓNOMO – COLIBRI	Carlos M. Vélez, Andrés Agudelo, Juan E. Martínez	U. EAFIT, Medellín
3:00-3:20	R.23	DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DEL SISTEMA DE COMUNICACIONES BASADO EN CAN PARA LA AVIÓNICA EN UN VEHÍCULO AEREO AUTÓNOMO NO TRIPULADO	Jairo M. Vergara, Carlos M. Vélez, Andrés Agudelo.	U. de Medellín, U. EAFIT

**SISTEMAS INTELIGENTES****1. CONTROL DIFUSO APLICADO A CONVERTIDORES BOOST PARA REDUCIR LA DISTORSION ARMONICA**

Autores: Jhon Jairo Galvis López, Fredy Hernán Martínez Sarmiento.
Universidad Distrital Francisco José de Caldas

2. DISEÑO EN GRAFCET DE UN CONTROLADOR DIFUSO CON APRENDIZAJE POR MODELO DE REFERENCIA.

Autores: Carlos F. Roa, Jesús A. López, Walter Arredondo
Pontificia Universidad Javeriana, Cali

3. FMIDGRAPH, HERRAMIENTA COMPUTACIONAL PARA MODELAMIENTO E IDENTIFICACIÓN DIFUSA DE SISTEMAS

Autores: Paulo Roberto Orozco, Juan Carlos Unriza y Víctor Hugo Grisales
Universidad Distrital FJDC.

4. MODELOS NEURONALES DE PRONÓSTICO HORARIO DE POTENCIA Y ENERGÍA ELÉCTRICA

Autores: Ana Lilian Valencia D Oro, Carlos Arturo Lozano, Carlos Moreno
Universidad del Valle, Cali

5. OPTIMIZACION Y CONTROL USANDO COLONIAS DE HORMIGAS

Autores: Mario A. Muñoz, Jesus A. López, Eduardo F. Caicedo
Universidad del Valle , Cali

6. RED NEURONAL ARTIFICIAL BIOLÓGICAMENTE INSPIRADA DE CONTROL MOTOR CON ENTRADA DE NATURALEZA ESCALAR

Autores: David F. Ramírez M; Stephany Berrío; Alex D. Pallares; Iván F. Quintero; David Montaña
Universidad Autónoma de Occidente, Cali

7. CONTROL INTELIGENTE DE UN TANQUE CON AGITACION CONTINUA

Autores: Mario A. Muñoz, Eduardo F. Caicedo, Jesus A. Lopez
Universidad del Valle, Cali.

8. DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE UN ALGORITMO EVOLUTIVO PARA EL CONTROL DE UNA AUTOCLAVE

Autores: Luis Eduardo García Jaimes, Alejandro Peña P, Maribel Arroyave, David Posada, Juan Diego Arango, Víctor H. Jaramillo, Henry Sarmiento
Grupo ICARO Politécnico Colombiano, Grupo GIMEL U de A, Medellín

9. CONTROL DE UNA PLATAFORMA DE TEMPERATURA DISTRIBUIDA BASADO EN CONCEPTOS DE APRENDIZAJE POR REFUERZO

Autores: Iván D. Lozada, John J. Orobio, Jesús A. López
Pontificia Universidad Javeriana, Cali

10. ESTUDIO COMPARATIVO DE ESQUEMAS DE CONTROL INTELIGENTE APLICADO A UN TANQUE CON AGITANCION CONTINUA

Autores: Mario A. Muñoz, Eduardo F. Caicedo, Jesus A. Lopez.
Universidad del Valle, Cali

11. CONTROL ADAPTATIVO INDIRECTO CON APLICACIÓN DE CLUSTERING EN LÍNEA.

Autores: Javier Alexander Ballén S.
Rocatec Ltda. Bogotá

