

# Programa de la Escuela de Invierno de Robótica 2013

9-13 de Diciembre 2013

Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica

Luis Enrique Erro No. 1, Tonantzintla, Puebla

| 8/Dic   | 9/Dic   | 10/Dic  | 11/Dic   | 12/Dic   | 13/Dic  |
|---|---|---|--|--|---|
|   | <b>8:00 - 9:00 - Registro</b><br><b>8:30 - 9:00 - Inauguración</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b>   |   |  |  |   |
|   | <b>9:00 - 11:00 - Sesión I</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Cinématica directa e inversa de manipuladores", Dr. Alejandro Aceves, ITESM-CEM   | <b>9:00 - 11:00 - Sesión I</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Análisis de imágenes", Dr. Juan Manuel Ibarra, CINVESTAV                              | <b>9:00 - 11:00 - Sesión I</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Control cinemático y dinámico de robots omnidireccionales", MC Luis Lupián, ULSA   | <b>9:00 - 11:00 - Sesión I</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Navegación y planificación en robótica móvil", Dr. Héctor Vargas, UPAEP                | <b>9:00 - 11:00 - Sesión I</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Robótica distribuida", Dra. Angélica Muñoz, INAOE & MC Sebastian Bejos, UNAM                          |
| <b>11:00 - 11:30 - Receso</b>                                   |   |   |  |  |   |
|   | <b>11:30 - 13:30 - Sesión II</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Cinématica directa e inversa de manipuladores", Dr. Alejandro Aceves, ITESM-CEM | <b>11:30 - 13:30 - Sesión II</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Análisis de imágenes", Dr. Juan Manuel Ibarra, CINVESTAV                            | <b>11:30 - 13:30 - Sesión II</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Control cinemático y dinámico de robots omnidireccionales", MC Luis Lupián, ULSA | <b>11:30 - 13:30 - Sesión II</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Navegación y planificación en robótica móvil", Dr. Héctor Vargas, UPAEP              | <b>11:30 - 13:30 - Sesión II</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Robótica distribuida", Dra. Angélica Muñoz, INAOE & MC Sebastian Bejos, UNAM                        |
| <b>13:30 - 15:00 - Comida</b><br><b>Salón de Eventos, INAOE</b> |   |   |  |  |   |
| <b>14:00 - 20:00</b>  | <b>15:00 - 17:00 - Sesión III</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>Taller de "R.O.S.", Dr. Marco Morales, ITAM                                     | <b>15:00 - 16:30 Conferencia invitada</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"¿Está resuelto el SLAM?", Dr. José Neira, Universidad de Zaragoza          | <b>15:00 - 17:00 - Sesión III</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Visión robótica", Dr. Enrique Sucar, INAOE                                      | <b>15:00 - 16:30 Conferencia invitada</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"El robot aprendiz", Dr. Eduardo Morales, INAOE                              | <b>15:00 - 16:30 Conferencia invitada</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Procesamiento digital de señales utilizadas en los robots móviles", Dr. Jesús Savage, UNAM |
| <b>INAOE</b>  |   |   |  |  |   |
|   | <b>17:00 - 17:30 Receso</b>   | <b>16:30 - 17:00 Receso</b>   | <b>17:00 - 17:30 Receso</b>  | <b>16:30 - 17:00 Receso</b>  | <b>16:30 - 17:00 Receso</b>   |
|   | <b>17:30 - 19:30 - Sesión IV</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>Taller de "R.O.S.", Dr. Marco Morales, ITAM                                      | <b>17:00 - 19:00 - Sesión III</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Algoritmos genéticos y navegación autónoma de robots", Dr. Fernando Arámbula, UNAM | <b>17:30 - 19:30 - Sesión IV</b><br><b>Auditorio Docente, INAOE</b><br>"Visión robótica", Dr. Enrique Sucar, INAOE                                       | <b>17:00 - 19:00 - Demostraciones</b><br><b>Laboratorio de Robótica &amp; Lobby del Centro de Información, INAOE</b><br>Demostración Grupo de Robótica INAOE | <b>17:00 - 19:00 - Demostraciones</b><br><b>Lobby del Centro de Información, INAOE</b><br>Demostración Grupo de Robótica UPAEP  |
|   | <b>20:30 - 22:00 Cena de bienvenida</b><br><b>La Fonda de Santa Clara, 3 Ote 920</b><br><b>Centro, Puebla, Pue.</b>                                     |   |  |  |   |