

PROGRAMA DE ACTIVIDADES
GRUPO 2
ESCUELA DE INVIERNO DE ROBÓTICA 2015
5 AL 9 DE ENERO DEL 2015
UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VICTORIA
 Av. Nuevas Tecnologías 5902 Parque Científico y Tecnológico de Tamaulipas
 Carretera Victoria - Soto la Marina Km. 5.5 Ciudad Victoria, Tam. México C. P. 87138

| | Domingo 4 de enero | Lunes 5 de enero | Martes 6 de enero | Miércoles 7 de enero | Jueves 8 de enero | Viernes 9 de enero |
|--------------------|-------------------------------|---|--|--|--|---|
| 8:00-8:30 | | Registro Auditorio | | Conferencia Magistral DARPA Robotics Challenge M.Sc. Alberto Isay Romay Tovar - Technische Universität Darmstadt Auditorio | Conferencia Magistral Navegación Reactiva basada en Modelos de Atención Visual para la Exploración Robótica de Arrecifes Coralinos Dra. Luz Abril Torres Méndez - Cinvestav Saltillo Auditorio | |
| 8:30-9:00 | | Inauguración Auditorio | | | | |
| 9:00-10:00 | | Programación Bayesiana con ProBT Dr. Juan Manuel Ahuactzin - ProBayes Lab. ITI1 | Procesamiento de Audio en Línea con JACKd Dr. Caleb Rascón - IIMAS-UNAM Lab. ITI1 | Reconocimiento de ademanes para la interacción humano-robot Dr. Héctor Avilés - UPV Lab. ITI1 | Modelado y Control de Robots Humanoides: Locomoción bípeda Dr. José Víctor Núñez Nalda – UPS Lab. ITI1 | Introducción a filtros de Kalman, o por qué no debo hacer caso a todo lo que me dicen los sensores M.C. Luis Lupián - ULSA Lab. ITI1 |
| 10:00-10:55 | | | | | | |
| 10:55-11:05 | Coffee break | | | | | |
| 11:05-12:00 | | Programación Bayesiana con ProBT Dr. Juan Manuel Ahuactzin - ProBayes Lab. ITI1 | Procesamiento de Audio en Línea con JACKd Dr. Caleb Rascón - IIMAS-UNAM Lab. ITI1 | Cinemática directa e inversa de manipuladores Dr. Alejandro Aceves - ITESM- CEMLab. ITI1 | Modelado y Control de Robots Humanoides: Locomoción bípeda Dr. José Víctor Núñez Nalda – UPS Lab. ITI1 | Introducción a filtros de Kalman, o por qué no debo hacer caso a todo lo que me dicen los sensores M.C. Luis Lupián - ULSA Lab. ITI1 |
| 12:00-13:00 | | | | | | |
| 13:00-14:30 | Comida | | | | | |
| 14:30-15:30 | | Navegación de robots móviles diferenciales y omnidireccionales Dr. Héctor Simón Vargas – UPAEP Lab. ITI1 | Procesamiento de Audio en Línea con JACKd Dr. Caleb Rascón - IIMAS-UNAM Lab. ITI1 | Cinemática directa e inversa de manipuladores Dr. Alejandro Aceves – ITESM-CEM Lab. ITI1 | Modelado y Control de Robots Humanoides: Locomoción bípeda Dr. José Víctor Núñez Nalda – UPS Lab. ITI1 | Modelos neuronales de tercera generación: aplicación de patrones y robótica Dr. Roberto Vázquez - ULSA Lab. ITI1 |
| 15:30-16:25 | | | | | | |
| 16:25-16:35 | Coffee break | | | | | |
| 16:35-17:30 | Registro en Hotel Sede | Navegación de robots móviles diferenciales y omnidireccionales Dr. Héctor Simón Vargas - UPAEP Lab. ITI1 | Reconocimiento de ademanes para la interacción humano-robot Dr. Héctor Avilés - UPV Lab. ITI1 | Cinemática directa e inversa de manipuladores Dr. Alejandro Aceves - ITESM-CEM Lab. ITI1 | Introducción a filtros de Kalman, o por qué no debo hacer caso a todo lo que me dicen los sensores M.C. Luis Lupián - ULSA Lab. ITI1 | Fotografía - Jardines / Entrega de reconocimientos - Auditorio |
| 17:30-18:30 | | | | | | Clausura Auditorio |
| 19:00-22:00 | | | | | Cena del evento | |

Lab. ITI1– Laboratorio de Ingeniería en Tecnologías de la Información 1