

CURRICULUM VITAE

San Juan, Argentina, Mayo de 2008.-

Nombre y apellido: Vicente Antonio Mut

Documento de Identidad: 16.108.695

Fecha de nacimiento: 01 de Diciembre de 1962

Domicilio particular: Pedro Echague 496 (oeste). C.P. 5400 San Juan, Argentina.

Teléfono particular: + 54 264 4216390

Domicilio laboral: Instituto de Automática, Facultad de Ingeniería, Universidad Nacional de San Juan. Av. Libertador San Martín 1109 (oeste). C.P. 5400. San Juan, Argentina.

Teléfono laboral: +54 264 4213303, Fax: +54 264 4213672

E-mail: vmut@inaut.unsj.edu.ar

Estado Civil: casado

CARGOS ACTUALES:

- Profesor Ordinario Titular de la Universidad Nacional de San Juan.
- Investigador Adjunto del CONICET
- Categoría Equivalente de Investigación en el Programa de Incentivos a los Docentes-Investigadores del Ministerio de Cultura y Educación de la Nación: "I".

1- ESTUDIOS UNIVERSITARIOS Y DE POSGRADO

Título de Posgrado: Doctor en Ingeniería - Universidad Nacional de San Juan -
Período: 1990 – 1995.

Título de Grado: Ingeniero Electrónico - Universidad Nacional de San Juan -
Período: 1981 – 1987.

2- BECAS OBTENIDAS

Becas de Iniciación, Perfeccionamiento y Prorrogadas del CONICET

Período: 1988-1995. Evaluación de informes por CONICET: Satisfactorios

3- ANTECEDENTES LABORALES EN INVESTIGACION Y DOCENCIA

DOCENCIA

Profesor Ordinario Titular como Subrogancia de Profesor Ordinario Asociado. Desde 2001-2007

Profesor Ordinario Titular como Subrogancia de Profesor Ordinario Adjunto. Desde 1996-2001.

Profesor Asociado: 2001 – 2007. Tipo de designación: por concurso.

Profesor Adjunto. Período: 1991-2001. Tipo de designación: Por concurso.

Jefe de Trabajos Prácticos. Período: 1988 – 1991. Tipo de designación: Por concurso.

Auxiliar de la docencia segunda categoría. Período:1983-1988. Tipo de designación: Por concurso

INVESTIGACION

Investigador Asistente del CONICET. Período: 1995 – 2002.

Evaluación de informes por CONICET: Satisfactorios

Investigador Adjunto del CONICET. Período: 2002 – Hasta la fecha.

Evaluación de informes por CONICET: Satisfactorios

4 - PUBLICACIONES CON REFERATO

NUMERO TOTAL DE PUBLICACIONES CON REFERATO REALIZADAS EN LA CARRERA: 113 (CIENTOTRECE)

PUBLICACIONES REALIZADAS DURANTE EL PERIODO DE PERMANENCIA EN LA CATEGORIA

4.1 LIBROS – N° total: 1 (uno)

1. **MUT Vicente, "Control de Manipuladores Robóticos con Movimiento Restringido".** Libro editado por la Editorial de la Fundación de la Universidad Nacional de San Juan. ISBN N° 950-605-095-3. 1995.

4.2 CAPITULO DE LIBRO – N° total: 5 (CINCO)

1. **SLAWIŃSKI E., MUT V., "Teleoperation of mobile robots via Internet: Guidelines of design".** Libro: **Robot Navigation, Editado por Nova Science Publishers.** <https://www.novapublishers.com/>. Estados Unidos. En prensa. 2008. Participación en la concepción y realización del trabajo.
2. **SCAGLIA G., MUT V., POSTIGO J., KUCHEN B. Módulo V: Control Robusto. Capítulo V.6, Título del Capítulo: CONTROL DE ROBOTS MOVILES APLICANDO TECNICAS DE CONTROL ROBUSTO.** Libro: **Aplicaciones de Control Robusto.** Editado por: Red Iberoamericana de Informática Industrial, RIII, financiada por CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo), integrada por países Iberoamericanos. España, 2008. Participación en la concepción y realización del trabajo.
3. **MUT, Vicente, SOLIMEI, Eduardo, ALVAREZ, Hernán, KUCHEN, Benjamín, "Identificación de Robot Móviles",** Libro: **Aplicaciones de las Redes de Neuronas en Supervisión, Diagnósis y Control de Procesos,** ISBN: 980-237-190-4, páginas. 121-145, total: 313 páginas, Colección Paraninfo, Editorial Equinoccio, Universidad Simón Bolívar, 1999, Caracas, Venezuela.

4. **CARELLI Ricardo, MUT Vicente, "Adaptive Motion-Force Control of Robots with Uncertain Constraints"**, Robotics and Manufacturing Recent Trends in Research, Education and Applications, pp. 201 - 206, volume 4. Editores Mohammed Jamshidi, Ronald Lumia, Joe Mullins, Mohsen Shahinpoor. ASME press series. 1993. Participación en la concepción y realización del trabajo.
5. **SCHUGURENSKY Carlos, MUT Vicente, NASISI Oscar, "Sensores de Fuerza, Distancia y Visión. Aplicaciones en Robótica"**., publicado en: Libro "SENSORES". Editora Ing. Liliana Fraigi, Editado por la Secretaria de Ciencia y Técnica (SECyT) y la Organización de Estados Americanos (OEA). 1993. Participación en la concepción y realización del trabajo.

4.3 PUBLICACIONES EN REVISTAS CON REFERATO - *Nº total: 22 (VEINTIDOS)*

1. **SCAGLIA G., QUINTEROS L., MUT V., DI SCIASCIO F., Numerical methods based controller design for mobile robots. ROBOTICA - International Journal of Information, Education and Research in Robotics and Artificial Intelligence, An official Journal of the International Federation on Robotics. Cambridge University Press. Lancashire, United Kingdom. ISSN: 0263-5747. EN PRENSA. 2008. Participación en la concepción y realización del trabajo.**
2. **CARELLI R., FORTE G., CANALI L., MUT V., ARAGUAS G., DESTEFANIS E. Autonomous and teleoperation control of a mobile robot, MECHATRONICS, Elsevier Press, vol 18, pp 187-194. ISSN: 0957-4158. EN PRENSA. 2008. Participación en la concepción y realización del trabajo.**
3. **E. PEREZ, C. SORIA, O. NASISI Y V. MUT "Tridimensional Pose Estimation of Person Head". Journal of Physics: Conference Series, doi:10.1088/1742-6596/90/1/012060, vol 90, paper 012060, pp. 1-8. <http://www.iop.org/EJ/abstract/1742-6596/90/1/012060>. Participación en la concepción y realización del trabajo**
4. **SLAWIŃSKI, E.; MUT, V. ;POSTIGO J., Teleoperation of Mobile Robots with Time Varying Delay - Versión II". IEEE transactions on Robotics, IEEE Press. Vol. 3, Nº 5, pp. 1071-1082. Octubre 2007. Participación en la concepción y realización del trabajo.**
5. **SLAWIŃSKI, E.; POSTIGO, J.; MUT, V.; CARESTIA, D., CASTRO F; Estructura abierta de software para un robot industrial. RIAI Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, ISSN 1697-7912, Vol. 4, Nº 3, pp. 86-95, En prensa, 2007. Participación en la concepción y realización del trabajo.**

6. **SLAWIŃSKI, E.; POSTIGO J., MUT, V.; Bilateral Teleoperation through the Internet.** Journal of Robotics and Autonomous Systems. ISSN: 0921-8890 Elsevier Editorial. Vol. 55, pp. 205-215 - 2007. Participación en la concepción y realización del trabajo.
7. **SLAWIŃSKI, E.; MUT, V. ;POSTIGO, Teleoperation of Mobile Robots with Time Varying Delay - Versión I”.** *ROBOTICA* - International Journal of Information, Education and Research in Robotics and Artificial Intelligence, An official Journal of the International Federation on Robotics. Cambridge University Press. Lancashire, United Kingdom. ISSN: 0263-5747. vol. 24, pp. 673-684. 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
8. **SLAWIŃSKI, E.; MUT, V. ;POSTIGO, J. Teleoperation of Mobile Robots.** Latin American Applied Research, an International Journal on Chemical Engineering – Applied Chemistry – Heat & Mass Transfer – Applied Mechanics – Process Control. ISSN 0327-0793. vol 36, N° 2 , pp. 79-86. 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
9. **SLAWIŃSKI, E.; MUT, V. ;POSTIGO, J.. Stability of systems with time-varying delay.** 2006. Latin American Applied Research, an International Journal on Chemical Engineering – Applied Chemistry – Heat & Mass Transfer – Applied Mechanics – Process Control. ISSN 0327-0793. Vol. 36, N° 1, pp. 41-48, January 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
10. **SLAWIŃSKI, E.; POSTIGO, J.; MUT, V. Experiencias en Teleoperación Bilateral de Robots.** 2006. RIAI Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, ISSN 1697-7912, Vol. 3, pp. 29-38, Enero 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
11. **R. CARELLI, R. KELLY, O. NASISI, C. SORIA, V. MUT. Control of a nonholonomic camera on board mobile robot based on perspective lines.** International Journal of Control, ISSN: 0020-7179/2006. Vol. 79, N° 4, pp. 362-371. 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
12. **SECCHI, Humberto, CARELLI, Ricardo, MUT, Vicente, “An experience on stable control of mobile robots”,** Latin American Applied Research an International Journal on Chemical Engineering – Applied Chemistry – Heat & Mass Transfer – Applied Mechanics – Process Control. ISSN 0327-0793. Volumen 33, pp. 379-383. 2003. Participación en la concepción y realización del trabajo.
13. **BAIGORRIA Luis, POSTIGO José, MUT Vicente, CARELLI, Ricardo, “Telecontrol system based on the Smith predictor using the TCP/IP protocol”** *ROBOTICA* - International Journal of Information, Education and

Research in Robotics and Artificial Intelligence, An official Journal of the International Federation on Robotics. Cambridge University Press. Lancashire, United Kingdom. Volume 21, pp. 303-312. ISSN: 0263-5747. 2003. Participación en la concepción y realización del trabajo.

14. **MUT Vicente, POSTIGO José, SLAWIŃSKI Emanuel, KUCHEN Benjamín, “Bilateral Teleoperation of Mobile Robots”** ROBOTICA - International Journal of Information, Education and Research in Robotics and Artificial Intelligence, An official Journal of the International Federation on Robotics. Cambridge University Press. Lancashire, United Kingdom. Volume 20, pp. 213-221. ISSN: 0263-5747. 2002.
15. **POSTIGO, José; MUT, Vicente; CARELLI Ricardo; BAIGORRIA, Luis; KUCHEN, Benjamín; “Robot Teleoperation with Force Reflection and Impedance Control: A Hand Controller Device”.** Computación y Sistemas (Revista Iberoamericana de Computación) – ISSN 1405-5546. Vol. 4 N° 4. 340-371. Abril-Junio, 2001. México. Participación en la concepción y realización del trabajo.
16. **MUT, Vicente; NASISI, Oscar; CARELLI, Ricardo; KUCHEN, Benjamín; “Tracking Adaptive Impedance Robot Control with Visual Feedback”, ROBOTICA - International Journal of Information, Education and Research in Robotics and Artificial Intelligence, An official Journal of the International Federation on Robotics, Cambridge University Press, Lancashire, United Kingdom, ISSN 0263-5747. Volume 18, pp. 369-374. 2000.**
17. **MUT, Vicente; POSTIGO, José; CARELLI, Ricardo; “Robust Hybrid Motion-Force Control Of Robots”, International Journal of Engineering,** publication of National Center for Scientific Research, Iran, ISSN 1025-2495, Volume 13, N° 4, pp. 55-64. 2000.
18. **POSTIGO, José; MUT, Vicente; CARELLI Ricardo; BAIGORRIA, Luis; KUCHEN, Benjamín. “HAND CONTROLLER FOR BILATERAL TELEOPERATION OF ROBOTS”.** ROBOTICA - International Journal of Information, Education and Research in Robotics and Artificial Intelligence, volumen 18, An official Journal of the International Federation on Robotics. Cambridge University Press. Lancashire, United Kingdom. ISSN: 0263-5747. pp. 677-686. 2000. Participación en la concepción y realización del trabajo.
19. **CARELLI, Ricardo, SECCHI, Humberto, MUT, Vicente, “Algorithms for Stable Control of Mobile Robots with Obstacle Avoidance”,** Latin American Applied Research an International Journal on Chemical Engineering – Applied Chemistry – Heat & Mass Transfer – Applied Mechanics – Process Control. ISSN 0327-0793. Volumen 29, páginas 191-196, 1999. Participación en la concepción y realización del trabajo.

20. **SOLIMEI Eduardo, MUT Vicente, "Desarrollo de un vehículo autoguiado".** Publicado en la Revista Nueva Telegráfica Electrónica. Publicación de Ariel Arbo Editor S.R.L. 1997. Participación: en la concepción y realización del trabajo.
21. **CARELLI Ricardo, MUT Vicente, "Adaptive Motion-Force Control of Robots with Uncertain Constraints"(versión ampliada),** Journal of Robotics & Computer – Integrated Manufacturing, Vol. 10, No. 6, pp. 393-399 de Pergamon Press, Elsevier Science Ltd. Gran Bretaña. 1993. Participación: en la concepción y realización del trabajo.
22. **SECCHI Humberto, MUT Vicente, "Vehículos Autoguiados",** publicado en la Revista Nueva Telegráfica Electrónica. Publicación de Ariel Arbo Editor S.R.L.. Pags. 34 - 41. Diciembre de 1993. Participación: en la concepción y realización del trabajo.

4.4- PUBLICACIONES EN MEMORIAS DE CONGRESOS INTERNACIONALES CON REFERATO. *Nº total: 41 (CUARENTA y UNA)*

1. **SLAWIŃSKI, E., MUT V. Transparency in Time for Teleoperation Systems.** Aceptado para su presentación y publicación en la IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'08) organizada por IEEE Robotics and Automation Society. Pasadena, California, USA, 2008.
2. **SLAWIŃSKI E., MUT V.. "Control using Prediction for Teleoperation of Mobile Robots".** Proceeding of IEEE International Conference on Mechatronics and Automation ICMA 2007, 5-9 August, Harbin, China. Participación en la concepción y realización del trabajo
3. **SECCHI H., MUT V.. "Path following: Discrete stable control of mobile robots".** Proceeding of IEEE International Conference on Mechatronics and Automation ICMA 2007, 5-9 August, Harbin, China. Participación en la concepción y realización del trabajo.
4. **SLAWIŃSKI E., MUT V., "Control for Teleoperation of Mobile Robots".** Proceeding of the 3rd International Conference on Integrated Modeling and Analysis in Applied Control and Automation, IMAACA 2007, vol. 1, pp. 17-22, ISBN: 978-2-9520712-7-7, 2007. Participación en la concepción y realización del trabajo.
5. **SCAGLIA, G., MUT, V., ROSALES, A., QUINTERO, O., "Tracking Control of a Mobile Robot using Linear Interpolation",** Proceeding of the 3rd International Conference on Integrated Modeling and Analysis in Applied Control and Automation, IMAACA 2007, vol. 1, pp. 11-15, ISBN: 978-2-9520712-7-7, 2007. Participación en la concepción y realización del trabajo.

6. **ROSALES, A., SCAGLIA, G., MUT, V., di SCIASCIO, F. Controller Designed by Means of Numeric Methods for a Benchmark Problem: RTAC (Rotational Translational Actuator)**, Electronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference, 2006 - CERMA 2006 – IEEE, Sept. 2006, Volume: 1, pp 97 – 104, Cuernavaca, Morelos, México. Participación en la concepción y realización del trabajo.
7. **ROSALES, A., SCAGLIA, G., MUT, V., di SCIASCIO, F., "Diseño de un Controlador mediante Métodos Numéricos para un Problema No Lineal Clásico: RTAC (Rotational Translational Actuator)"**, XII Congreso Latinoamericano de Control Automático, CLCA, Brasil, 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
8. **SLAWIŃSKI E., POSTIGO J., MUT V., SORIA C.. “Bilateral Teleoperation of Mobile Robots through Internet”**. Proceeding of 8th International IFAC Symposium on Robot Control, Bologna, Italy, 6-8 September, 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
9. **SLAWIŃSKI E., POSTIGO J., MUT V.. “Stable Teleoperation of Mobile Robots”**. Proceeding of IEEE International Conference on Mechatronics and Automation ICMA 2006, pp. 318-323, 25-28 July, Luo Yang, China. Participación en la concepción y realización del trabajo. Participación en la concepción y realización del trabajo.
10. **SCAGLIA G., MUT V., POSTIGO J., KUCHEN B. “A proposal for Tracking Control”**. 2^o International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO). Barcelona, España, 2005. Participación en la concepción y realización del trabajo.
11. **SLAWIŃSKI, E.; MUT, V.; POSTIGO, J. Bilateral teleoperation of mobile robots with delay**. 2005. IEEE International Conference on Mechatronics and Automation ICMA 2005, 29th July - 1st August, pp. 1672-1677, Niagara Falls, Canada. Participación en la concepción y realización del trabajo.
12. **SCAGLIA, G.; MUT, V. ;POSTIGO, J. ; MILLÁN Z.; CALVO C. Tracking control based on numerical methods**. 16th IFAC World Congress, of Automatic Control, Praga, Republica Checa. 2005. Participación en la concepción y realización del trabajo.
13. **SLAWIŃSKI, E., MUT V., POSTIGO J., FIORINI P., CARELLI R., MANZANO J., “ROBOTS MOBILE TELEOPERATION WITH TIME DELAY COMPESATION”**. "International Workshop on Human and Robot Interfaces: Technologies and Applications – HUROIIN '2002 ". Frascati, Roma, Italia, Noviembre 6-8, 2002. Artículo completo. Participación en la concepción y realización del trabajo.

14. **BAIGORRIA Luis, MUT Vicente, POSTIGO José, CARELLI Ricardo, “Control basado en el predictor de Smith para telecontrol de procesos”.** X Congreso Latinoamericano de Control Automático. Organizado por la Asociación Mexicana de Control Automático y auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Ciudad de México, México, Noviembre de 2002, Artículo completo. Participación en la concepción y realización del trabajo.
15. **NASISI Oscar, CARELLI Ricardo, SORIA Carlos, MUT Vicente, KELLY Rafael, “Mobile robots navigation based on perspective lines”.** X Congreso Latinoamericano de Control Automático. Organizado por la Asociación Mexicana de Control Automático y auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Ciudad de México, México, Noviembre de 2002, Artículo completo. Participación en la concepción y realización del trabajo.
16. **CHUK Daniel, MUT Vicente. “Expert Control of Column Flotation with Froth Overloading Prevention”.** XV Congreso Mundial de la International Federation of Automatic Control (IFAC). Barcelona, España. Julio de 2002. Participación en la concepción y realización del trabajo.
17. **BAIGORRIA Luis, POSTIGO José, MUT Vicente, CARELLI Ricardo, KUCHEN Benjamín. “Telecontrol System Based on TCP/IP”.** Trabajo aceptado para su presentación y publicación en el XV Congreso Mundial de la International Federation of Automatic Control (IFAC). Barcelona, España. Julio de 2002.
18. **MUT, Vicente; POSTIGO José, SLAWIŃSKI, Emanuel, KUCHEN, Benjamín; “Bilateral Teleoperation of Mobile Robots”.** 5th World Multiconference on Systemics, Cybernetics and Informatics (SCI 2001) and the 7th International Conference on Information Systems Analysis and Synthesis (ISAS 2001), volumen IX, IX/54-59, ISBN 980-07-7549-8. Orlando, USA, 22-25 de Julio, 2001.
19. **FREIRE Eduardo, CARELLI Ricardo, MUT Vicente, SECCHI Humberto, BASTOS-FILHO Teodiano, SARCINELLI-FILHO Mario, “On the Control of a Mobile Robot: A Comparative Study Regarding a New Approach and Two Well-Known Approaches”.** 5th World Multiconference on Systemics, Cybernetics and Informatics (SCI 2001) and the 7th International Conference on Information Systems Analysis and Synthesis (ISAS 2001), volumen IX, IX/42-47, ISBN 980-07-7549-8. Orlando, USA, 22-25 de Julio, 2001. Participación en la concepción y realización del trabajo.
20. **FREIRE Eduardo, CARELLI Ricardo, MUT Vicente, SORIA Carlos, BASTOS-FILHO Teodiano, SARCINELLI-FILHO Mario, “Mobile Robot Navigation Based on the Fusion of Control Signals from Different Controllers”.** European Control Conference (ECC 2001) auspiciado por la

European Union Control Association (EUCA) en cooperación con IFAC y ACPA y en colaboración con la IEEE Control Systems Society, vol. 1, 1828-1833, Porto, Portugal, Setiembre de 2001. Participación en la concepción y realización del trabajo.

21. **CHUK Daniel, MUT Vicente, NUÑEZ Enrique, GUTIERREZ Luis, “Multivariable Predictive Control of Froth Depth and Gas Holdup in Column Flotation”** . 10th IFAC Symposium on Automation in Mining, Mineral and Metal Processing (MMM2001), Organizado por International Federation of Automatic Control (IFAC) Technical Committee on Automation in Mining, Mineral and Metal Processing, Septiembre 4-6, 2001, Tokio, Japón. Participación en la concepción y realización del trabajo.
22. **SECCHI Humberto, CARELLI Ricardo, MUT Vicente. “Discrete Stable Control of Mobile Robots with Obstacle Avoidance”**. Proceedings of 10th International Conference on Advanced Robotics, ICAR'2001. ISBN 953 7153 051. Edited by Antal Bejczy, Krzysztof Kozlowski, Imre Rudas. Organizado por IEEE Robotics and Automation Society. Noviembre de 2001, Budapest, Hungría. PIP4283.
23. **MUT, Vicente; NASISI, Oscar; CARELLI, Ricardo; KUCHEN, Benjamín; “Tracking Robust Impedance Robot Control With Visual Feedback”**. 6th International Symposium on Robot Control - SYROCO'2000. , Organizado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Viena, Austria, Setiembre de 2000, volume 1, pp. 211-216.
24. **MUT, Vicente; NASISI, Oscar; CARELLI, Ricardo; KUCHEN, “Control de Movimiento Robusto de Impedancia para Robots con Realimentación Visual”**. Presentado y publicado en el IX Congreso Latinoamericano de Control Automatico y IV Congreso de Asociación Colombiana de Automatica, Organizados por la Asociación Colombiana de Control Automático y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Cali, Colombia, Noviembre de 2000, Artículo completo.
25. **MUT, Vicente; POSTIGO, José; SECCHI, Humberto; KUCHEN, Benjamín; “Control Systems for Mobile Robots”**, Second IASTED International Conference – Control and Applications. The International Association of Science and Technology for Development – IASTED. Banff, Canada, 25-29 de Julio de 1999. Artículo completo, páginas 414-417, A Publication of The International Association of Science and Technology for Development – IASTED, ACTA Press, ANAHEIM*CALGARY*ZURICH, ISBN: 0-88986-253-2, ISSN: 1025-8973, 1999, Canada.
26. **SECCHI, Humberto, CARELLI, Ricardo, MUT, Vicente; “Design of Stable Algorithms for Mobile Robot Control with Obstacle Avoidance”**, Volume Q: Transportation Systems, Computer Control, Congreso internacional con referato, 14th World Congress of International Federation

of Automatic Control (IFAC), IFAC'99, Beijing, China, Organizado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), 5-9 de Julio de 1999, Artículo completo, páginas 185-190, publicado por PERGAMON, An imprint of Elsevier Science. 1999, Beijing, China. Participación en la concepción y realización del trabajo.

27. **MUT Vicente, NASISI Oscar, CARELLI Ricardo, KUCHEN Benjamín, "Tracking adaptive impedance robot control with visual feedback".** Presentado y publicado en la memoria de la IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'98) organizada por IEEE Robotics and Automation Society realizado en Leuven, Belgica del 16 al 21 de Mayo de 1998.
28. **NASISI Oscar, MUT Vicente, CARELLI Ricardo, KUCHEN Benjamín, "Adaptive impedance robot control with visual feedback".** Presentado y publicado en la memoria de la International Conference on Intelligent Systems and Control organizada por The International Association of Science and Technology for Development – IASTED, pp. 205-209. Realizado en Halifax, Canada del 01 al 04 de Junio de 1998. Participación: en la concepción y realización del trabajo.
29. **MUT Vicente, NASISI Oscar, CARELLI Ricardo, KUCHEN Benjamín, "Control de movimiento adaptable de impedancia para robots con realimentación visual".** Presentado y publicado en la memoria del 8vo. Congreso Latinoamericano de Control Automático, pp 91-96. Santiago, Chile, Noviembre de 1998.
30. **SECCHI Humberto, CARELLI Ricardo MUT Vicente, FREIRE BASTOS Teodiano, SARCINELLI-FILHO Mario, SCHNEEBELI Hans, "AGV Obstacle Avoidance Using Impedance Control Based on Ultrasonic Sensing".** Presentado y publicado en la memoria del 8vo. Congreso Latinoamericano de Control Automático, pp. 475-480. Santiago, Chile, Noviembre de 1998. Participación en la concepción y realización del trabajo.
31. **SECCHI Humberto, CARELLI Ricardo, MUT Vicente. "Control de un Vehículo Autoguiado: Análisis de Estabilidad mediante la Teoría de Lyapunov",.** Presentado y publicado en la memoria de la International Conference on Automatic Control organizada por FAVI Network of the ALFA Program of the European Community, IEEE Perú y la Universidad de Piura, pp. 112-117, Piura, Perú, Octubre de 1998. Participación en la concepción y realización del trabajo.
32. **SOLIMEI Eduardo, ALVAREZ Hernán, MUT Vicente, KUCHEN Benjamín, "Modelación de la Cinemática Inversa de un Robot Móvil usando Redes Neuronales",.** Presentado y publicado en la memoria de la International Conference on Automatic Control organizada por por FAVI

Network of the ALFA Program of the European Community, IEEE Perú y la Universidad de Piura, Piura, Perú, Octubre de 1998. Participación en la concepción y realización del trabajo.

33. **SOLIMEI Eduardo, ALVAREZ Hernán, MUT Vicente, KUCHEN Benjamín "Generación de Trayectorias para un Robot Móvil usando Redes Neuronales"**. Presentado y publicado en la memoria de la International Conference on Automatic Control organizada por FAVI Network of the ALFA Program of the European Community, IEEE Perú y la Universidad de Piura, Piura, Perú, Octubre de 1998. Participación en la concepción y realización del trabajo.
34. **MUT Vicente, CARELLI Ricardo, KUCHEN Benjamín, "Control Robusto de Impedancia de Robots con Juntas Flexibles"**. Publicado en los Anales del 7° Congreso Latinoamericano de Control Automático (LCA'96) y XV Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'96), pags. 294 - 299. Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control) Setiembre de 1996, Buenos Aires - Argentina.
35. **MUT Vicente, POSTIGO José, CARELLI Ricardo, "Robust Motion Force Control of Robots with Uncertain Environment"**.. Presentado y publicado en la memorias en el Second Latin American Seminar on Advanced Control (LASAC'95) y Fourth Seminar on System Identification, Parameter Estimation and Adaptive Control (SISEPCA'95). pp. 245-250. Santiago, Chile. Setiembre de 1995.
36. **MUT Vicente, CARELLI Ricardo, KUCHEN Benjamín, IBAÑEZ Alberto, CALDERÓN Luis, "Robust Impedance Robot Control Using Sensor Feedback"**. Presentado y publicado en la memorias de la II EUROPEAN COMMUNITY - LATIN AMERICA FORUM ON COOPERATION. WORKSHOP ON MECHATRONICS. Madrid, España, 30 de Noviembre - 2 de Diciembre de 1994.
37. **POSTIGO José, MUT Vicente, CARELLI Ricardo, "Control Robusto Híbrido de Movimiento Fuerza para Robots Incluyendo incertidumbre en el Medio"**.., presentado y publicado en la memorias del X Congresso Brasileiro de Automática y VI Congreso Latino Americano de Control Automático - Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)- . Setiembre de 1994. Rio de Janeiro, Brasil. Aprobado como artículo mayor, pags. 998 - 1003. Participación: en la concepción y realización del trabajo.
38. **SECCHI Humberto, MUT Vicente, "Generación de Trayectorias para Robots Móviles en Ambientes Desconocidos"**, presentado y publicado en la memorias Del X Congreso Chileno de Ingeniería Eléctrica realizado en Valdivia, Chile en Octubre de 1993. Participación: en la concepción y realización del trabajo.

39. **MUT V., CARELLI R., "Control Híbrido de Robots con Estimación de la Restricción"**, presentado y publicado en el 9no. Congreso Brasileño de Automática. Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control). Publicado en los anales del congreso pags. 207 - 212. Vitoria-Brasil, Setiembre de 1992.
40. **CARELLI R., MUT V., "Adaptive Motion-Force Control of Robots with Uncertain Constraints"**, 4th International Symposium on Robotics and Manufacturing (ISRAM 92) realizado en Nuevo México-EEUU en noviembre de 1992. pp. 201 - 206, volume 4. 1992. ASME press series.
41. **MUT V., CARELLI R., KUCHEN B. "Control Digital Adaptable de Impedancia para Manipuladores Robóticos"**, presentado en el Cuarto Congreso Latinoamericano de Automática, Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control), realizado en Puebla-México en Noviembre de 1990. Publicado en los anales del congreso.

4.5. PUBLICACIONES EN CONGRESOS NACIONALES CON REFERATO.

Nº total: 46 (CUARENTE y SEIS).

1. **PEREZ E., SORIA C., NASISI O., MUT V., "Tridimensional Pose Estimation of a Person Head"**. Memorias del XVI Congreso Argentino de Bioingeniería, V Jornadas de Ingeniería Clínica. Setiembre de 2007. ISBN: 978-950-605-505-9, San Juan, Argentina. Participación en la concepción y realización del trabajo.
2. **ROSALES, A., SCAGLIA, G., MUT, V., DI SCIASCIO, F., SLAWIŃSKI, E. Dynamic Control by using numerical methods for Mobile robots.** XI Reunión de Trabajo en procesamiento de la Información y Control (RPIC). Organizada por la Univ. Tecnológica Nacional y auspiciada por IEEE Argentina y la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA). Rio Gallegos, Santa Cruz, Argentina, 2007. Participación en la concepción y realización del trabajo.
3. **SCAGLIA, G., MUT V., ROSALES A.. Tracking control based on taylor formula: application to the control of mobile robot.** XI Reunión de Trabajo en procesamiento de la Información y Control (RPIC). Organizada por la Univ. Tecnológica Nacional y auspiciada por IEEE Argentina y la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA). Rio Gallegos, Santa Cruz, Argentina, 2007. Participación en la concepción y realización del trabajo.
4. **G. SCAGLIA, O. QUINTERO MONTOYA, V. MUT, F. DI SCIASCIO, J. POSTIGO; Seguimiento de trayectoria de robots moviles usando metodo de integracion trapezoidal.** Presentado y publicado en el XX Congreso Argentino de Control Automático, AADECA 2006, Organizado por

la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.

5. **ROSALES A., SCAGLIA G. y MUT V., “Diseño de un controlador para el sistema RTAC basado en métodos numéricos”**, Presentado y publicado en el XX Congreso Argentino de Control Automático, AADECA´2006, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
6. **CARRIZO J., SECCHI H., MUT V.; Navegación de robots móviles basado en vision 2D1/2**. Presentado y publicado en el XX Congreso Argentino de Control Automático, AADECA´2006, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
7. **CASTRO F., CARESTIA D., SLAWIŃSKI E. POSTIGO J., MUT V.; Estructura de software para un robot manipulador**. Presentado y publicado en el XX Congreso Argentino de Control Automático, AADECA´2006, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2006. Participación en la concepción y realización del trabajo.
8. **SCAGLIA, G.; POSTIGO, J.; MUT, V.; KUCHEN, B. Un método para seguimiento de trayectoria en robots móviles**. 2005. XI Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control - XI RPIC - Río Cuarto - Argentina. Participación en la concepción y realización del trabajo.
9. **SLAWIŃSKI, E.; MUT, V. ;POSTIGO, J. . Teleoperation of mobile robots**. 2005. XI Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control - RPIC 2005, 21 al 23 de septiembre de 2005, Río Cuarto, Córdoba, ARGENTINA. Participación en la concepción y realización del trabajo.
10. **SLAWIŃSKI, E. ;POSTIGO, J. ;MUT, V. Krasovskii-type Functionals for Delayed Systems**. 2005. XI Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control - RPIC 2005, 21 al 23 de septiembre de 2005, Río Cuarto, Córdoba, ARGENTINA. Participación en la concepción y realización del trabajo.
11. **Secchi , Humberto, CARELLI, Ricardo , MUT, Vicente "Experiencias Sobre la Navegación Estable de un Robot Móvil Empleando Flujo Óptico"**. XI Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y

Control - RPIC 2005, 21 al 23 de septiembre de 2005, Río Cuarto, Córdoba, ARGENTINA. Participación en la concepción y realización del trabajo.

12. **SLAWIŃSKI E. POSTIGO J., MUT V.;** “**Control Estable para Teleoperación de Robots**”. Presentado y publicado en el XIX Congreso Argentino de Control Automático, AADECA´2004, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2004. Participación en la concepción y realización del trabajo.
13. **RETAMAR I., POSTIGO J., MUT V., SORIA C., SLAWIŃSKI E.;** “**Ambiente Virtual 3D para Robots Móviles**”. Presentado y publicado en el XIX Congreso Argentino de Control Automático, AADECA´2004, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2004. Participación en la concepción y realización del trabajo.
14. **SECCHI H., CARELLI R., MUT V.,** “**Navegación Estable de un Robot Móvil Empleando Flujo Óptico**”, III Jornadas Argentinas de Robótica – JAR´2004, San Juan (Argentina). Junio de 2004. Editado en CD. Participación en la concepción y realización del trabajo.
15. **SLAWIŃSKI E., POSTIGO J., MUT V.,** “**Experiencias en teleoperación bilateral de robots**”, III Jornadas Argentinas de Robótica – JAR´2004, San Juan (Argentina). Junio de 2004. Editado en CD. Participación en la concepción y realización del trabajo.
16. **SECHI, H.; MUT, V.; BOITEAUX O.;** “**Sistema de visión 2d1/2 aplicado a la navegación de un robot móvil**”. X Reunión de Trabajo en procesamiento de la Información y Control (RPIC). Organizada por la Univ. Tecnológica Nacional y auspiciada por IEEE Argentina y la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA). Vol. II, pp. 492-496. San Nicolás, Buenos Aires, Argentina, 2003. Participación en la concepción y realización del trabajo.
17. **CARELLI R., CANALI L., NASISI O., ARAGUÁS G., MUT V., DESTÉFANIS E., POSTIGO J.,** “**Autonomous and Teleoperation Control of a Mobile Robot**”. Presentado y publicado en la X Reunión de Trabajo en procesamiento de la Información y Control (RPIC). Organizada por la Univ. Tecnológica Nacional y auspiciada por IEEE Argentina y la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA). Vol. II, pp. 474-479. San Nicolás, Buenos Aires, Argentina, 2003. Participación en la concepción y realización del trabajo.
18. **CODES C., DIAZ C., MUT V., POSTIGO J., CARELLI R.,** “**Algoritmo de Navegación para Robots Móviles Cooperativos Basado en Visión**”.

Presentado y publicado en la X Reunión de Trabajo en procesamiento de la Información y Control (RPIC). Organizada por la Univ. Tecnológica Nacional y auspiciada por IEEE Argentina y la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA). Vol. II, pp. 497-502. San Nicolás, Buenos Aires, Argentina, 2003. Participación en la concepción y realización del trabajo.

19. **SLAWIŃSKI, E.; POSTIGO, J.; MUT, V.;** “**Control Estable para Teleoperación Bilateral de Sistemas Robóticos con Retardo de Tiempo**”. Presentado y publicado en la X Reunión de Trabajo en procesamiento de la Información y Control (RPIC). Organizada por la Univ. Tecnológica Nacional y auspiciada por IEEE Argentina y la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA). Vol. II, pp. 547-552. San Nicolás, Buenos Aires, Argentina, 2003. Participación en la concepción y realización del trabajo.
20. **MUT, V.; SECHI, H.; CARELLI, R.; KUCHEN, B.;** “**Control de Robots Móviles Basado en PLC**”. Presentado y publicado en el XVIII Congreso Argentino de Control Automático, AADECA’2002, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2002. Participación en la concepción y realización del trabajo.
21. **SCAGLIA, G.; MUT, V.; POSTIGO, J.; KUCHEN, B.;** “**Control de Robots Móviles Aplicando Técnicas de Control Robusto**”. Presentado y publicado en el XVIII Congreso Argentino de Control Automático, AADECA’2002, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2002. Participación en la concepción y realización del trabajo.
22. **NASISI, O.; CARELLI, R.; SORIA O.; MUT, V.;** “**Navegación de Robots Móviles en Pasillo Basada en Líneas de Perspectiva**”. Presentado y publicado en el XVIII Congreso Argentino de Control Automático, AADECA’2002, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2002. Participación en la concepción y realización del trabajo.
23. **POSTIGO J., MUT V., BAIGORRIA L., CARELLI R., MODESTI M.;** “**Telecontrol de una Planta Pasteurizadora Vía Intranet / Internet**”. Presentado y publicado en el XVIII Congreso Argentino de Control Automático, AADECA’2002, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, 2002. Participación en la concepción y realización del trabajo.

24. **MUT Vicente, POSTIGO José, SLAWIŃSKI Emanuel, KUCHEN Benjamín**, “**Teleoperation and Impedance Control of Mobile Robots**”. IX RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Volumen 2, 389-394. Santa Fe, Argentina. Setiembre de 2001. Participación en la concepción y realización del trabajo.
25. **CARELLI Ricardo, SECCHI Humberto, MUT Vicente**, “**An Experience on Stable Control of Mobile Robots**”. IX RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Volumen 2, 372-377, Santa Fe, Argentina. Setiembre de 2001. Participación en la concepción y realización del trabajo.
26. **AVILA Enrique, CARELLI Ricardo, MUT Vicente, GAMBETTA Fernando, ZAVATARELLI Lorena**, “**Control de una Garra Robótica a Partir de Potenciales Eléctricos Musculares**”. IX RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Volumen 1, 133-138, Santa Fe, Argentina. Setiembre de 2001. Participación en la concepción y realización del trabajo.
27. **MUT, Vicente; NASISI, Oscar; CARELLI, Ricardo; KUCHEN**, “**Control Robusto de Impedancia para Robots con Realimentación Visual**”. XVII Congreso Argentino de Control Automático, AADECA'2000, Organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) y Auspiciado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Buenos Aires, Argentina, Setiembre de 2000, volume 1, pp. 287-292. Participación en la concepción y realización del trabajo.
28. **MUT, Vicente; SOLIMEI, Eduardo; KUCHEN, Benjamín**; “**Control Adaptable de Robots Móviles No Holonómicos**” VIII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Artículo completo. Páginas 87-7/ 92-7. Mar del Plata, Argentina. 23 - 25 Setiembre de 1999. *Participación en la concepción y realización del trabajo.*
29. **MUT, Vicente; POSTIGO, José; KUCHEN, Benjamín; SAAD, Pablo; GAMBETTA, Pablo**; “**Control del Sistema de Tracción de Vehículos Autoguiados**”, VIII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Artículo completo. Páginas 93-7/ 102-7. Mar del Plata, Argentina. 23 - 25 Setiembre de 1999. Participación en la concepción y realización del trabajo.
30. **POSTIGO, José; MUT, Vicente; LAGE, Andrés; CAMPOS, Marcelo; BAIGORRIA, Luis**; “**Controlador manual para teleoperación de robots con reflexión de fuerza**”, VIII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Artículo completo. Páginas 70-7/ 78-7. Mar del Plata, Argentina. 23 - 25 Setiembre de 1999. Participación en la concepción y realización del trabajo.

31. **CASTRO, Alfredo; POSTIGO, José; MUT, Vicente; TORNELLO, Bruno; GALDEANO, Alejandro; “Interfase entre un controlador manual con reflexión de fuerzas y un ambiente virtual para teleoperación de robots móviles”, VIII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Artículo completo. Páginas 60-7/ 69-7 Mar del Plata, Argentina. 23 – 25 Setiembre de 1999. Participación en la concepción y realización del trabajo.**
32. **CARELLI, Ricardo; SECCHI, Humberto; MUT, Vicente; NASISI, Oscar, “Algoritmos Estables para la Navegación de Robots Móviles en Pasillos Usando el Flujo Óptico”, VIII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Artículo completo. Páginas 79-7/ 85-7 Mar del Plata, Argentina. 23 – 25 Setiembre de 1999. Participación en la concepción y realización del trabajo.**
33. **SECCHI, Humberto; MUT, Vicente; CARELLI, Ricardo; SCHNEEBELI, Hans; SARCINELLI, Mario; FREIRE BASTOS, Teodiano; “A Hybrid Control Architecture for Mobile Robots. Classic Control, Behavior Based Control and Petri Nets”, VIII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Artículo completo. Páginas 31-7/ 36-7 Mar del Plata, Argentina. 23 – 25 Setiembre de 1999. Participación en la concepción y realización del trabajo.**
34. **MUT, Vicente; NASISI, Oscar; CARELLI, Ricardo; KUCHEN, Benjamín "Control de seguimiento adaptable de impedancia para robots con Realimentación visual". Presentado y publicado en la memoria del XVI Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'98) -Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)-, pp. 466-471. Buenos Aires, Argentina. Agosto de 1998.**
35. **CHUCK, Daniel; CIRIBENI, Víctor, NUÑEZ, Enrique; MUT, Vicente, "Control Predictivo de un Circuito de Molienda de Minerales en Húmedo". Presentado y publicado en la memoria del XVI Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'98) -Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)-, pp. 350-355. Buenos Aires, Argentina. Agosto de 1998. Participación: en la concepción y realización del trabajo.**
36. **SECCHI Humberto, CARELLI Ricardo, MUT Vicente, FREIRE BASTOS Teodiano, SARCINELLI-FILHO Mario, SCHNEEBELI Hans, "AGV Obstacle Avoidance Using Impedance Control Based on Ultrasonic Sensing", , Presentado y publicado en la memoria del XVI Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'98) -Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)-, 478-483. Buenos Aires, Argentina. Agosto de 1998. Participación en la concepción y realización del trabajo.**

37. **SECCHI Humberto, CARELLI Ricardo, MUT Vicente, "Análisis de Control para un Vehículo Autoguiado basado en la Teoría de Lyapunov"**. Presentado y publicado en la memoria del XVI Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'98) -Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)-, 472-477. Buenos Aires, Argentina. Agosto de 1998. Participación en la concepción y realización del trabajo.
38. **MUT, Vicente; NASISI, Oscar; CARELLI, Ricardo; KUCHEN, Benjamín "Control Adaptable de Impedancia de Robots con Realimentación Visual"**, Presentado y publicado en la memorias del VII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control - pags. 236-241. San Juan, Argentina. Setiembre de 1997.
39. **MUT, Vicente; CARELLI, Ricardo; KUCHEN, Benjamín "Control Adaptable-Robusto de Movimiento-Fuerza para Robots con Incertidumbre en las Restricciones"**. Presentado y publicado en la memorias del VI RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control - pp. 166-171. Bahía Blanca. Noviembre de 1995.
40. **MUT, Vicente; CARELLI, Ricardo; KUCHEN, Benjamín "Control Robusto de Impedancia para Robots con Realimentación Sensorial"**. Presentado y publicado en la memorias del XIV Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'94) -Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)- pags. 7 - 12. Setiembre de 1994, Buenos Aires - Argentina.
41. **SECCHI, Humberto, MUT, Vicente, CARELLI, Ricardo, "Control de Impedancia para Robots Móviles con Realimentación Sensorial"**. Presentado y publicado en la memorias del XIV Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'94) -Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)- pags. 19 - 24. Setiembre de 1994, Buenos Aires - Argentina. Participación: en la concepción y realización del trabajo.
42. **MUT V., CARELLI R., KUCHEN B., "Control Adaptable de Impedancia para Robots con Realimentación Sensorial"**, presentado en el XIII Simposio Nacional de Control Automático organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) - Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control) -. Publicado en los anales del congreso. Setiembre de 1992.
43. **MUT V., CARELLI R., KUCHEN B. "Control Digital Adaptable de Impedancia para Manipuladores Robóticos"**, presentado en el XII Simposio Nacional de Control Automático organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) -Auspiciado por IFAC

(International Federation on Automatic Control)-. Publicado en los anales del congreso pags. 276 - 281. Buenos Aires, Argentina. Setiembre de 1990.

44. **GAMBIER A., POSTIGO J., MUT V., KUCHEN B.**"Planta Hidráulica de Laboratorio para Experimentación de Algoritmos de Control", presentado en el XII Simposio de Nacional de Control Automático organizado por la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA) - Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)-. Publicado en los anales del congreso pags. 345 - 349. Buenos Aires, Argentina. Setiembre de 1990. Participación: en la concepción y realización del trabajo.
45. **GAMBIER A., POSTIGO J., MUT V., KUCHEN B.**"Estación de Trabajo Autónoma para Control de Procesos", presentado en el VII Congreso de Informática, Teleinformática y Telecomunicaciones (USUARIA '89). Participación: en la concepción y realización del trabajo.
46. **MUT V., DURAN T., ROMO R., GRAFFIGNA C.,** "Analizador No Destructivo de Soluciones por Registro Automático de Respuesta Espectral", presentado en el VI Congreso Argentino de Bioingeniería SABI 88, realizado en Tucumán en Octubre de 1988, los anales de este congreso se hallan disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan.

5- PATENTES: 1

- Emanuel Slawiński, Vicente Mut. Patente en trámite N° P-070101521, "Método para disminuir pérdidas por cola en la cosecha de granos y semillas y dispositivo regulador de la velocidad de avance de una cosechadora para disminuir sus pérdidas por cola". Fecha: 11/04/2007.

6- FORMACION DE RECURSOS HUMANOS

DIRECCION DE BECARIOS:

Becario: Humberto Alejandro Secchi - Tema: Robot móvil - Tipo de beca: Preiniciación - Período: 1992 – 1993 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director

Becario: Humberto Alejandro Secchi - Tema: Realización de un Robot Móvil - Tipo de beca: Iniciación - Período: 1993 – 1995 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director

Becario: Humberto Alejandro Secchi - Tema: Control de Vehículos Autoguiados con Realimentación Sensorial - Tipo de beca: Perfeccionamiento - Período: 1993 - 1995 Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director

Becario: Eduardo Solimei - Tema: Esquema de Control para Vehículos Autoguiados que se deslizan en Ambientes No-estructurados. - Tipo de beca: Preiniciación - Período: 1994 – 1995 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director

Becario: Eduardo Solimei - Tema: Estructuras de Control para Vehículos Autoguiados Utilizando Técnicas de Inteligencia Artificial. - Tipo de beca: Iniciación - Período: 1995 – 1997 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director

Becario: Jorge Tramontín - Tema: Control de Robots para el Seguimiento de Superficies con Irregularidades Suaves. - Tipo de beca: Pre-iniciación - Período: 1995-1996 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Co-Director

Becario: Eduardo Solimei - Tema: Planificación Óptima de Trayectorias para Robots Móviles con Restricciones No-holonómicas. - Tipo de beca: Perfeccionamiento - Período: 1997 – 1999 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director

Becario: Pablo Gambetta - Tema: Sistemas de Comunicación para Vehículos Autoguiados.- Tipo de beca: Pre-iniciación - Período: 1997 – 1998 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director

Becario: Pablo Saad - Tema: Control Dinámico de Vehículos Autoguiados. - Tipo de beca: Pre-iniciación - Período: 1997 – 1998 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Co-Director.

Becario: Gustavo Scaglia - Tema: Control Robusto de Sistemas Dinámicos. - Tipo de beca: Pre-iniciación - Período: 1997 – 1998 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Co-Director

Becario: Carlos Riveros - Tema: Sistema de control de un vehículo autoguiado. - Tipo de beca: Pre-iniciación - Período: 1998 – 1999 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director.

Becario: Laura Avila - Tema: Control de robots móviles basado en PLC. - Tipo de beca: Pre-iniciación - Período: 2000 – 2001 - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Carácter: Director.

Becario: Gustavo Scaglia. Tema: “Control Predictivo Basado en Modelos para Sistemas No Lineales, Aplicado a Control de Vehículos Autoguiados“. Tipo de beca: Doctoral. Período: 2001-2006. Organismo: CONICET. Carácter: Co-director.

Becario: Slawiński, Emanuel, Tema: "Teleoperacion y control de robots móviles". Tipo de beca: Doctoral. Periodo: 2002-2006. Organismo: CONICET. Carácter: Co-Director.

Becario: Díaz, Carolina, Tema: "Algoritmos de Control para Robots Móviles Cooperativos". Tipo de beca: Estudiante Avanzado. Periodo: 2003. Organismo: Universidad Nacional de San Juan. Carácter: Director.

Becario: Segura, Marcelo, Tema: "Red inalámbrica de transductores inteligentes para el monitoreo y control distribuido de sistemas". Tipo de beca: Doctoral. Periodo: 2005-2009. Organismo: CONICET. Carácter: Director.

Becario: Chávez, Martín, Tema: "Teleoperación y Control de Manipuladores con Visión Artificial en 3D para Trabajo Cooperativo". Tipo de beca: Doctoral. Periodo: 2005-2007. Organismo: CONICET. Carácter: Co-Director.

Becario: Pérez, Elisa, Tema: "Procesamiento de Señales para la Aplicación de Tecnologías de Asistencia a Personas con Discapacidades Cerebrales Severas". Tipo de beca: Doctoral. Periodo: 2005-2009. Organismo: CONICET. Carácter: Director.

Becario: Jorge Nieto Madrid, Tema: " Planificación de Trayectorias y Teleoperación de Robots con Retardo de Tiempo", Tipo de Beca: Formación Doctoral, Organismo: Servicio Alemán de Intercambio Académico (DAAD), Fecha de iniciación: Marzo de 2005.

Becario: Andrés Rosales Acosta, Tema: "Modelado, Identificación y Control Estocástico de Robots", Tipo de Beca: Formación Doctoral, Organismo: Servicio Alemán de Intercambio Académico (DAAD), Fecha de iniciación: Marzo de 2005.

Becario: Gustavo Scaglia. Tema: "Control Predictivo Basado en Modelos para Sistemas No Lineales, Aplicado a Control de Vehículos Autoguiados". Tipo de beca: Post-Doctoral. Período: 2007-2008. Organismo: CONICET. Carácter: Director.

Becario: Slawiński, Emanuel, Tema: "Teleoperacion y control de robots móviles". Tipo de beca: Post-Doctoral. Periodo: 2007-2008. Organismo: CONICET. Carácter: Director.

Becario: Danilo Chávez, Tema: "Aplicación de sistemas hombre – máquina el sistemas de control", Tipo de Beca: Formación Doctoral, Organismo: Servicio Alemán de Intercambio Académico (DAAD), Fecha de iniciación: Marzo de 2007.

Becario: Salinas de Vita, Sergio, Tema: "Control de robots basado en fusión sensorial a través de redes de computadoras". Tipo de beca: Estudiante Avanzado. Periodo: 2007. Organismo: Universidad Nacional de San Juan. Carácter: Director.

Becario: Salinas, Lucio, Tema: "Estructura de Software para la implementación de algoritmos de control en robots móviles". Tipo de beca: Estudiante Avanzado. Periodo: 2007. Organismo: Universidad Nacional de San Juan. Carácter: Director.

DIRECCION DE TESIS DE POSGRADO

Finalizadas:

Daniel Chuck - TESIS DE MAESTRIA. Tema: Control Predictivo de una columna de flotación de minerales. Programa de maestría en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. Año de finalización: 2001.

Baigorria, Luis - TESIS DE MAESTRIA. Tema: Control Automático Aplicando Técnicas de Telecontrol. Programa de Maestría en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan – Acreditado por CONEAU con categoría: A. Año de finalización: 2002. Co-director.

Scaglia Gustavo, TESIS DE MAESTRIA. "Algoritmos de Control Avanzado con Aplicaciones en Robótica". Programa de Maestría en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan – Acreditado por CONEAU con categoría: A. Año de finalización: 2003. Director.

Arnoldo Fernández - TESIS DE MAESTRIA. "Control de Robots Industriales en Interacción con el Medio". Programa de Maestría en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan – Acreditado por CONEAU con categoría: A. 2006. Director.

Scaglia Gustavo, TESIS DE DOCTORADO. "Control Predictivo Basado en Modelos para Sistemas No Lineales, Aplicado a Control de Vehículos Autoguiados". Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan – Acreditado por CONEAU con categoría: A. 2006. Director.

Slawiński Emanuel, TESIS DE DOCTORADO. "Teleoperacion y control de robots móviles". Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan – Acreditado por CONEAU con categoría: A. 2006. Director.

Secchi Humberto. TESIS DE DOCTORADO. "Control de Vehículos Autoguiados Basado en Comportamiento". Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. 2006. Director.

En ejecución:

Eduardo Nacif – TESIS DOCTORAL. Tema: Control de Manipuladores Robóticos Basado en Visión Artificial Estero. Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan – Acreditado por CONEAU con categoría: A. Fecha de Inicio: Marzo de 1999. En ejecución.

Segura, Marcelo, TESIS DE DOCTORADO. Tema: “Red inalámbrica de transductores inteligentes para el monitoreo y control distribuido de sistemas”. Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. Fecha de Inicio: 2005. En ejecución.

Chávez, Martín, TESIS DE DOCTORADO. Tema: “Teleoperación y Control de Manipuladores con Visión Artificial en 3D para Trabajos Cooperativos”. Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. Fecha de Inicio: 2005. En ejecución.

Pérez, Elisa, TESIS DE DOCTORADO. Tema: “Procesamiento de Señales para la Aplicación de Tecnologías de Asistencia a Personas con Discapacidades Cerebrales Severas. Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. Fecha de Inicio: 2005. En ejecución.

Jorge Nieto Madrid, TESIS DE DOCTORADO. Tema: " Planificación de Trayectorias y Teleoperación de Robots con Retardo de Tiempo", Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. Fecha de Inicio: 2005. En ejecución.

Andrés Rosales Acosta, TESIS DE DOCTORADO. Tema: "Modelado, Identificación y Control Estocástico de Robots", Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. Fecha de Inicio: 2005. En ejecución.

Chávez, Danilo. TESIS DE DOCTORADO. Tema: "Aplicación de sistemas hombre – máquina el sistemas de control", Programa de Doctorado en Ingeniería de Sistemas de Control – Universidad Nacional de San Juan - Acreditado por CONEAU con categoría: A. Fecha de Inicio: 2007. En ejecución.

DIRECCION DE TRABAJOS FINALES DE GRADUACIÓN DE INGENIERIA ELECTRÓNICA Y BIOINGENIERIA: 27 (VEINTISIETE)

Salinas, Lucio, Salinas de Vita, Sergio, TESIS DE GRADO. Control de robots basado en fusión sensorial a través de redes de computadoras. Trabajo Final de Graduación de la carrera de Ingeniería Electrónica. Año de finalización: 2007.

Carrizo Juan, TESIS DE GRADO. "Sistema de navegación basado en visión con luz láser". Trabajo Final de Graduación de la carrera de Ingeniería Electrónica. Año de finalización: 2006.

García, Germán, TESIS DE GRADO. "Control de un Sistema de Navegación basado en Visión 2D ½. Trabajo Final de Graduación de la carrera de Ingeniería Electrónica. Año de finalización: 2006.

Castro Federico; Caristia, Darío; TESIS DE GRADO. "Realización de una Plataforma Experimental de Control para el Robot BOSCH SR-800 Basada en Windows, Orientada a Teleoperación". Trabajo Final de Graduación de la carrera de Ingeniería Electrónica. Año de finalización: 2005.

Gómez, Mariana Lorena - Méndez, Mercedes Liliana, TESIS DE GRADO DE BIOINGENIERIA "Determinación de parámetros de diagnóstico usando el análisis frecuencial de registros ". Se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 2004.

Díaz, Carolina; Codes, Carlos, TESIS DE GRADO. "Algoritmos de Navegación para Robots Móviles Cooperativos Basados en Visión Artificial". Trabajo Final de Graduación de la carrera de Ingeniería Electrónica. Año de finalización: 2003.

Boiteaux, Orlando, TESIS DE GRADO. "Control de Robots Móviles con Realimentación Sensorial". Trabajo Final de Graduación de la carrera de Ingeniería Electrónica. Año de finalización: 2003.

Retamar, Iván, TESIS DE GRADO. "Ambiente virtual 3D para robots móviles". Trabajo Final de Graduación de la carrera de Ingeniería Electrónica. Año de finalización: 2004.

Emanuel Slawiński. TESIS DE GRADO "Teleoperación y Control de Navegación de Robot Móvil". Este trabajo fue presentado y aprobado el 28/02/01 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. N° TF219/01.

Laura Avila, Mauro Prestipino, Eduardo Colotto. TESIS DE GRADO "Control de un Robot Móvil basado en PLC". Este trabajo fue presentado y aprobado el 11/10/01 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. N° TF223/01.

Carlos Riveros TESIS DE GRADO "Sistema de Control de Vehículos Autoguiados".. Este trabajo fue presentado y aprobado el 14/04/00 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. N° TF 194/00.

Pablo Innocenti. TESIS DE GRADO "Control de Fuerza de un Robot Industrial". Este trabajo fue presentado y aprobado el 23/06/00 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. N° TF 211/00.

Godoy, Gustavo, Castillo, Sergio, TESIS DE GRADO DE BIOINGENIERIA "Operación de una garra robótica a partir de potenciales eléctricos musculares". Se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 2000.

Scaglia, Gustavo. TESIS DE GRADO "Control robusto de sistemas dinámicos". - Este trabajo fue presentado y aprobado el 26/02/99 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática, Univ. Nac. de San Juan, como publicación interna N° TF 167/99.

Acosta Ernesto. TESIS DE GRADO "Control de vehículos móviles mediante flujo óptico". –Este trabajo fue presentado y aprobado el 23/04/99 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática, Univ. Nac. de San Juan, como publicación interna N° TF 172/99.

Pablo Muñoz TESIS DE GRADO "Modelación e Identificación de un Robot Industrial". . Este trabajo fue presentado y aprobado el 17/03/00 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática, Universidad Nacional de San Juan, como publicación interna N° TF 192/99.

P. Gambetta, P. Saad. TESIS DE GRADO "Desarrollo de un Sistema de Control de Motores de C.C. para uso en Vehículos Autoguiados". El informe TF150 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1998.

Campos, M. y Baigorria, L. TESIS DE GRADO "Controlador manual (hand-controller) para teleoperación con reflexión de fuerza en 3 ejes".. Este trabajo fue presentado y aprobado el 18/12/98 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática, Univ. Nac. de San Juan, como publicación interna N° TF 164/98.

Tornello, B. y Galdeano, G.. TESIS DE GRADO "Ambiente virtual para teleoperación de robots móviles". Este trabajo fue presentado y aprobado el 29/12/98 y se encuentra disponible en la Biblioteca del Instituto de Automática, Univ. Nac. de San Juan, como publicación interna N° TF 162/98.

Ramón Vallecillo TESIS DE GRADO "Sistema de Medición de Variables de una Columna de Flotación de Laboratorio - Control de Nivel".. El informe TF144 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1997.

E. Sigampa, Manzanares J.. TESIS DE GRADO "Estructuras de Control para Vehículos Autoguiados". El informe TF119 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1996.

Eduardo Solimei. TESIS DE GRADO "Generación de Trayectorias para Robots Móviles basada en Técnicas de Inteligencia Artificial", El informe TF104 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1994.

A. Burguez y M. Pickenly. TESIS DE GRADO "Realización de un Robot Móvil", El informe TF96 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1994.

H. Secchi TESIS DE GRADO "Robot Movil", El informe TF75 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1993.

Marone y A. LLarena. TESIS DE GRADO "Realización de Algoritmos de Control Digital Multivariable", El informe TF131 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1993.

Alfredo Castro. TESIS DE GRADO "Desarrollo de un Sistema de Medición Usando Técnicas de Procesamiento de Imágenes" El informe TF76 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1993.

R. Linares y P. Matocq. TESIS DE GRADO "Planta Hidráulica de Laboratorio para Experimentación de Algoritmos de Control Digital", realizado por El informe TF59 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1991.

H. Archilla, R. Fainstein y R. Chicala. TESIS DE GRADO. "Desarrollo de una Interfase Industrial para Computador tipo IBM PC compatible". Realizado por El informe TF46 se halla disponible en la biblioteca del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1989.

7- SUBSIDIOS PARA TAREAS DE INVESTIGACION

Título: "**Desarrollo de un robot móvil**" - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Período: 1992 – 1993 – Director.

Título: "**Control inteligente de vehículos autoguiados empleando integración sensorial**" - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Período: 1996 - Director

Título: "**Teleoperación de robots con realimentación sensorial**" - Organismo: Proyecto PIA – CONICET. - Período: 1997 - Co-Director

Título: "**Teleoperación de robots con integración sensorial**" - Organismo: Universidad Nacional de San Juan - Período: 1997-1998 - Director

Título: "**Control inteligente de vehículos autoguiados**" - Organismo: Proyecto PEI – CONICET - Período: 1998 - Director

Título: "**Sistemas de control de robots móviles en ambientes parcialmente estructurados**" - Organismo: Fundación Antorchas (Argentina) – CAPES (Brasil). Proyecto de Cooperación Científica entre el Instituto de Automática de la Universidad Nacional de San Juan y el Departamento de Ingeniería Eléctrica de la Universidad Federal de Espirito Santo, Brasil. Período: 1998 -1999. Director: Dr. Ricardo Carelli. Co-director: Dr. Vicente Mut.

Título: "Control de robots móviles basado en realimentación sensorial"
Organismo: **Secyt (Argentina) – CAPES (Brasil)**. Proyecto de Cooperación Científica entre el Instituto de Automática de la Universidad Nacional de San Juan y el Departamento de Ingeniería Eléctrica de la Universidad Federal de Espirito Santo, Brasil. Período: 1999 -2001. Director: Dr. Ricardo Carelli. Co-director: Dr. Vicente Mut.

Título: "**Sistema de Navegación y Detección de Obstáculos para Vehículos Autoguiados**". Organismo: Universidad Nacional de San Juan. Período: 2000-01. Carácter : Director. Monto total otorgado : \$ 2400.

Título: "**Telecontrol de Sistemas Robóticos**". Resol. Nro.: CS 033/03. Organismo: Universidad Nacional de San Juan. Período: 2003-04. Director.

Título: "**Estrategias de Control para Robots Basadas en Teleoperación**", código 21-I-543. Organismo: Universidad Nacional de San Juan. Período: 2006-07. Director.

Título: "**Supervisión y control de procesos productivos**", código PIP-6292. Organismo: Consejo Nacional de Investigaciones Científicas y Técnicas (CONICET). Período: 2005-06. Co-Director.

Título: "**Formación de Recursos Humanos en el área de Robótica**". Coordinación de Posgrados. SPU (Argentina) - CAPES (Brasil): Instituto de Automática -

Universidad Nacional de San Juan y Dpto. Ingeniería Eléctrica de la UFES – Brasil.
2004-2007. Codirector

Título: **“Control y Coordinación de Sistemas Robóticos Móviles”** - Proyecto financiado por la Agencia Nacional de Promoción Científica y Tecnológica (ANPCyT) PICT99 - Instituto de Automática de la Universidad Nacional de San Juan y el Grupo GIII de la Universidad Tecnológica Nacional - Facultad regional Córdoba - Periodo: 2000-2003. *Miembro del Grupo Responsable.*

Título: **“Control Autónomo y Teleoperación de Robots”** - Proyecto financiado por la Agencia Nacional de Promoción Científica y Tecnológica (ANPCyT) PICT Redes 342 - Instituto de Automática de la Universidad Nacional de San Juan y el Grupo GIII de la Universidad Tecnológica Nacional - Facultad regional Córdoba - Periodo: 2004-2008. *Miembro del Grupo Responsable.*

Título: **Supervisión, control y optimización aplicados a procesos de producción**, ANPCyT, Programa de Modernización de Equipamiento de Laboratorios de Investigación, PME. Código 2003/283. Año 2005. Grupos participantes: Instituto de Automática-UNSJ, Estación Experimental Agropecuaria San Juan, Laboratorio de Fisiología Vegetal-INTA, Grupo de Investigaciones en Informática para la Ingeniería, Facultad Regional Córdoba-UTN. Monto: \$514000. *Miembro del Grupo Responsable.*

8- INTEGRANTES DE COMITES ORGANIZADORES Y EDITORIALES DE CONGRESOS Y REVISTAS CON REFERATO

- Co-presidente del Comité Organizador de los Simposios Argentinos de Tecnología (AST) organizados en los años 2001 y 2004 en el marco de las Jornadas de Informática e Investigación Operativa (JALIO) organizadas por la Sociedad Argentina de Informática (SADIO).
- Integrante de los Comités de Programa de las Reuniones de Procesamiento de la Información y Control (RPIC), 1997, 1999, 2003, 2005, 2007.
- Integrante del Comité de Programa de Posters de la International Conference on Robotics and Automation organizada por el IEEE en Orlando, Florida, Estados Unidos. 2006.
- Integrante de los Comités de Programa de las Jornadas Argentinas de Robótica (JAR), 2001, 2004, 2006, 2008.
- Integrante del Comité de Programa del Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'08) a realizarse en Buenos Aires, setiembre de 2008.
- Miembro del Comité Editorial del International Journal of Engineering (ISSN 1025-2495) desde 2004.

9- PRESENTACIONES EN REUNIONES CIENTIFICAS (Durante los últimos 10 años)

- **XX Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'06) -Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)-. Buenos Aires, Argentina. Setiembre de 2006. Expositor – autor de trabajo**
- **Reunión Científica de la Red RIBERO y el proyecto PARTI del Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas; Proyectos de Investigación Precompetitiva VII.13 y VII.14. CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo). Zaragoza, España, Octubre de 2005. Expositor – autor de trabajo.**
- **XI RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Santa Fe, Argentina. Setiembre de 2005. Expositor – autor de trabajo.**
- **Reunión Científica de la Red RIBERO y el proyecto PARTI del Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas; Proyectos de Investigación Precompetitiva VII.13 y VII.14. CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo). Guayaquil, Ecuador, Setiembre de 2003. Expositor – autor de trabajo.**
- **IX RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Santa Fe, Argentina. Setiembre de 2001. Expositor – autor de trabajo.**
- **Reunión Científica de los proyectos DyCRAE y SisPer del Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas; Proyectos de Investigación Precompetitiva VII.13 y VII.14. CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo). Vitoria, Brasil, Junio de 2000. Expositor – autor de trabajo.**
- **Reunión Científica de los proyectos DyCRAE y SisPer del Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas; Proyectos de Investigación Precompetitiva VII.13 y VII.14. CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo). Ciudad de Panamá, Panamá, Diciembre de 2000. Expositor – autor de trabajo.**
- **6th International Symposium on Robot Control - SYROCO´2000. , Organizado por la International Federation of Automatic Control (IFAC), Viena, Austria, Setiembre de 2000. Expositor – autor de trabajo.**
- **Reunión Científica de los proyectos DyCRAE y SisPer del Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas; Proyectos de Investigación Precompetitiva VII.13 y VII.14. CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo). Lisboa, Portugal, Setiembre de 1999. Expositor – autor de trabajo.**

- **VIII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Mar del Plata, Argentina. Setiembre de 1999.**
- **Reunión Científica de los proyectos DyCRAE y SisPer del Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas; Proyectos de Investigación Precompetitiva VII.13 y VII.14. CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo). Maracaibo, Venezuela, Setiembre de 1998. Expositor – autor de trabajo.**
- **XVI Simposio Nacional de Control Automático (AADECA'98) - Auspiciado por IFAC (International Federation on Automatic Control)-. Buenos Aires, Argentina. Agosto de 1998. Expositor – autor de trabajo**
- **Reunión Científica de los proyectos DyCRAE y SisPer del Subprograma VII: Electronica e Informatica Aplicadas; Proyectos de Investigación Precompetitiva VII.13 y VII.14. CYTED (Ciencia y Tecnología para el Desarrollo). Ciudad de México, México, Diciembre de 1997. Expositor – autor de trabajo.**
- **VII RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. San Juan, Argentina. Setiembre de 1997. Expositor – autor de trabajo.**
- **VI RPIC - Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control. Bahía Blanca, Argentina. Noviembre de 1995. Expositor – autor de trabajo.**

10- ACTUACIONES EN SOCIEDADES CIENTIFICAS

Miembro de la Asociación International Electrical and Electronic Engineer (IEEE) N° 03429982

11- PREMIOS Y DISTINCIONES OBTENIDAS

-Abanderado de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan.
Período: 1986-1987

-Diploma de honor al más alto promedio de la carrera Ingeniería Electrónica de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Promoción: 1987-1988

-Premio "Dr. José A. Balseiro" al Instituto de Automática de la Universidad Nacional de San Juan. Categoría Grupo de Investigación. Otorgado por el Ministerio de Cultura y Educación y el Foro de Ciencia y Tecnología. Año 1993.

-Premio "Reconocimiento al Mérito" al Instituto de Automática de la Universidad Nacional de San Juan. Otorgado por la Universidad Nacional de San Juan. Año 1993.

12- DICTADO DE CURSOS DE POSGRADO: 18 (DIECIOCHO)

Curso: **Control digital avanzado**. Curso Fundamental en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Fernando di Sciascio, Dr. Miguel Peña, 1er. Semestre de 2007.

Curso: **Control dinámico de robots**. Curso Profundización en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Carlos Soria, Dr. Ricardo Carelli y Dr. Emmanuel Slawiński, 2do. Semestre de 2006.

Curso: **Control digital avanzado**. Curso Fundamental en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. José Postigo, Dr. Miguel Peña, 1er. Semestre de 2005.

Curso: **Control dinámico de robots**. Curso Profundización en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. José Postigo, Dr. Ricardo Carelli y Dr. Oscar Nasisi, 1er. Semestre de 2004.

Curso: **Procesamiento Digital de Señales e Imágenes**. Curso Fundamental en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Oscar Nasisi. 1er. Semestre de 2003.

Curso: **Control dinámico de robots**. Curso Profundización en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. José Postigo, Dr. Ricardo Carelli y Dr. Oscar Nasisi, 2do. Semestre de 2002.

Curso: **Control Digital Avanzado**. Curso Fundamental en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Benjamín Kuchen, Dr. José Postigo. 1er. Semestre de 2002.

Curso: **Control Digital Avanzado**. Curso Fundamental en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Benjamín Kuchen, Dr. José Postigo. 2do. Semestre de 2001.

Curso: **Control Digital Avanzado**. Curso Fundamental en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Benjamín Kuchen, Dr. José Postigo. 2do. Semestre de 2000.

Curso: **Procesamiento Digital de Señales e Imágenes**. Curso de Profundización en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Oscar Nasisi. 1er. Semestre de 2000.

Curso: **Control de Manipuladores Robóticos**. Curso de Profundización en el marco del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. Profs. Dr. Vicente Mut, Dr. Ricardo Carelli, Dr. José Postigo, Dr. Oscar Nasisi. 2do. Semestre de 1999.

Curso: **Control Dinámico de Manipuladores Robóticos". 2ª Parte**, Curso del Programa de Doctorado en Ingeniería Eléctrica del Departamento de Ingeniería Eléctrica de la Universidad Nacional del Sur, Bahía Blanca, Argentina, 1999.

Curso: **Control de Robots Utilizando Realimentación Sensorial**, dictado como parte del programa de Maestría y Doctorado en Ingeniería de la Universidad Federal de Espirito Santo, Vitoria, Espirito Santo, Brasil. Julio de 1998

Curso: **Procesado y Control de Señales Digitales**, dictado como parte del programa de Maestría en Sistemas de Control Industrial, Red ALFA de Posgrado en Informática Industrial dentro del Programa ALFA de la Comisión Europea 6.0272.9. Universidad de Valladolid, Valladolid, España. Noviembre de 1998

Curso: **Modelación y Optimización de Sistemas**, dictado como parte del programa de Doctorado en Ingeniería y Maestría en Ingeniería de Sistemas de Control del Departamento de Posgrado de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1997.

Curso: **Robótica**, dictado en la Universidad Nacional de Rio Cuarto, como profesor bajo el Programa FOMEC (Fondo para el mejoramiento de la calidad educativa), financiado por el Banco Mundial y el Ministerio de Cultura y Educación de la Nación a través de las Universidades Nacionales. 1996.

Curso: **Control Digital Avanzado**, dictado como parte del programa de Doctorado en Ingeniería y Maestría en Ingeniería de Sistemas de Control del Departamento de Posgrado de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1996.

Curso: **Control avanzado y Teleoperación de robots**, dictado como parte del programa de Doctorado en Ingeniería y Maestría en Ingeniería de Sistemas de

Control del Departamento de Posgrado de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan. 1995.

13- PARTICIPACION EN ACCIONES DE TRANSFERENCIA: 3 (TRES)

Innovación tecnológica transferida

Participación en el proyecto "**Control Automático de un Invernadero**". Proyecto de transferencia de innovación tecnológica con la Empresa Yornet S.A. subsidiado por la ley de Fomento a la Innovación Tecnológica N° 23877. Periodo Abril 1994 a Diciembre de 1996. Monto: \$ 168.486.

Desarrollo tecnológico transferido

Participación en el proyecto "**Modelación, simulación y propuestas de control para mejorar el desempeño de la planta de laminación de tubos de acero (LACO II) de la empresa SIDERCA**", entre el Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan y la empresa SIDERCA SA. 1993.

Elaboración de informes técnicos

Informe "**Modelación, simulación y propuestas de control para mejorar el desempeño de la planta de laminación de tubos de acero (LACO II) de la empresa SIDERCA**", resultado del proyecto de transferencia entre el Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan y la empresa SIDERCA SA. 1993.

14- OTROS ANTECEDENTES RELEVANTES

DICTADO DE CURSOS ACTUALIZACION Y PERFECCIONAMIENTO: 7 (SIETE)

PARTICIPACION EN PROYECTOS DE INVESTIGACION: 25 (VEINTICINCO)

DICTADO DE SEMINARIOS EN LA ARGENTINA Y EN EL EXTRANJERO: 20 (VEINTE)

CURSOS DE PERFECCIONAMIENTO PARA GRADUADOS REALIZADOS: 24 (VEINTICUATRO)

ASISTENCIA A CONGRESOS: 22 (VEINTIDOS)

ESTANCIAS DE INVESTIGACION EN EL EXTERIOR: 7 (SIETE)

15- CARGOS DE GESTION

- Director del Departamento de Estudios de Posgrado de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, desde 2003 hasta la fecha.
- Sub-director del Departamento de Estudios de Posgrado de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan, 1999 - 2003.
- Consejero Superior de la Universidad Nacional de San Juan. Desde 2002-2005, 2005 hasta la fecha.
- Integrante del Comité Científico del Programa de Posgrado en Ingeniería de Sistemas de Control de la Universidad Nacional de San Juan. Categoría asignada por CONEAU: A. Desde 1999 hasta la fecha.
- Integrante como miembro titular del Consejo Asesor del Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan desde 1991 hasta la fecha.
- Integrante como miembro titular de la Comisión de Investigaciones de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan desde 1996 hasta la fecha.
- Presidente de la Comisión de Posgrado del Consejo Superior de la Universidad Nacional de San Juan desde 2002 hasta la fecha.
- Integrante de las Comisiones evaluadores de CONEAU y del Mecanismo Experimental del MERCOSUR para la evaluación de las carreras de ingeniería (CONEAU-MEXA) desde 2003 hasta la fecha.
- Integrante como miembro de las Comisiones Evaluadoras del CONICET y de la Agencia Nacional de la Promoción Científica y Tecnológica (ANPCyT).
- Integrante como miembro de las Comisiones Evaluadoras del CICITCA (Consejo de Investigación Ciencia, Tecnología y Creación Artística) de la Universidad Nacional de San Juan desde 1996 hasta la fecha.
- Evaluador de proyectos de distintas Universidades Nacionales.

Dr. Ing. Vicente Antonio MUT
 Profesor Titular de la Universidad Nacional de San Juan
 Investigador Adjunto del CONICET