

## PROYECTOS SELECCIONADOS EN LA PRIMERA ETAPA

INTEGRANTES	UNIVERSIDAD	LUGAR	TEMA
Pedro Achanccaray Diaz Luis Rojas Herencia Cristian Muñoz Villalobos Li Villanueva Maguiña	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Identificación Facial en Tiempo Real utilizando redes Neuronales Artificiales
Marco Antonio Arias Suárez Nelson Choque Ordoñez José Luis Huamán Gurmedi Juan Carlos Morales Cuba Miguel Angel Ravichagua Inga Angelo Paulo Verástegui Ponce	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño e implementación de un robot híbrido todo terreno
Conversion Pablo Ambrocio Barrueto Javier Alex Rojas Tintaya Ysmael Ysidro Sullón	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño de un sistema servo-visual controlado para ubicación y seguimiento dinámico de objetos
Lucía del Pilar Botiquín Ortiz Sebastián Castillo Hair Daniel Ramírez Melgarejo Simeón Vega Céspedes	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño de secador de madera industrial automático usando un controlador difuso
Carlos Mauro Cárdenas Fernández	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Test de usabilidad para evaluación de software en laptops para niños
Nilton Alejandro Cuellar Loyola	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño de un controlador no lineal de posición para un servomotor de Brushless
Nilton Alejandro Cuellar Loyola Rudolph Himmler Molero Fernandez Drago Alexis Separovich Murata	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Control robusto de trayectoria para un manipulador robótico usando motores Brushless
Enver Espinal Santos Luis Alberto Navarro Rosales Jhul César Ochoa Espinoza Alhiet Oswaldo Orbegoso Guerrero	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño e implementación de un controlador no lineal para un péndulo invertido rotatorio usando DSP

Andres Francisco Flores Baldoce Renato Miyagusuku Rios Sonny Adolph Torbisco Cervantes Oscar Alfonso Villalta Ramirez	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño e implementación de un robot móvil autónomo aplicando redes neuronales artificiales
Ana Consuelo Huamán Quispe	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño e implementación de una máquina clasificadora de granos de café verde basada en visión artificial
Marlon J. Luján Paredes Evelin M. Pomiano Rivera Klebes R. Arias Quispe	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Implementación de la transformada bidimensional de Hadamard en un FPGA
José Luis Rivera Gutierrez	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Identificación del hablante usando análisis en el dominio de la frecuencia y redes neuronales
Javier Alex Rojas Tintaya Ysmael Ysidro Sullón	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño de un sistema acondicionador para señales industriales de temperatura
Javier Alex Rojas Tintaya Ysmael Ysidro Sullón	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Diseño y control de un robot paralelo XY para aplicaciones de CAM
Angelo Paulo Verástegui Ponce Elvis Omar Jara Alegría Edison Calle Anchayhua Manuel López Huamán	Universidad Nacional de Ingeniería	LIMA	Monitoreo y control de los parámetros de un motor PETER para su automatización mediante la plataforma LABVIEW
Geibel Fernando Aguilar Salas Ali Saúl Rojas Valero David Sejje Florez	Universidad Nacional de San Agustín	AREQUIPA	Conocimiento completo en tiempo real de la posición, orientación y estado del elemento terminal de un robot móvil
Juan Wilfredo Alfaro Zavala Jessica Adaid Chani Cahuana Ulises Gordillo Zapana Gustavo Adolfo Quispe Apaza	Universidad Nacional de San Agustín	AREQUIPA	Sistema de reconocimiento de movimiento del conjunto brazo-antebrazo - mano analizando señales mioeléctricas por medio de wavelets
Lee Victoria Gonzales Fuentes	Universidad Nacional de San Agustín	AREQUIPA	Control de una alarma a través de SMS

Alberth R. Tamo Calla Wilber R. Bejar Quispe Yaneth Yari Ramos	Universidad Nacional de San Agustín	AREQUIPA	Desarrollo de un Robot Bípido
Marjorie Mariel Arévalo Delgado Christian Enrique Gamio Vera Oscar Javier Montero López Manuel Fabricio Pesantes Salas Oscar Efraín Ramos Ponce	Universidad Católica de Santa María	AREQUIPA	Diseño e implementación de un equipo de monitoreo de signos vitales usando microcontroladores
Andy Corso Rosado Gabriel Lewis Urizar Edgar Montánchez Montesinos Marco Valencia Mercado	Universidad Católica de Santa María	AREQUIPA	Oxímetro de pulso
Steve Patiño Zapata Oscar Efraín Ramos Ponce Jimmy Rodríguez Lira Richy Koda Sullca Mamani	Universidad Católica de Santa María	AREQUIPA	Diseño e implementación de un móvil de dos ruedas usando control no lineal
Oscar Efraín Ramos Ponce	Universidad Católica de Santa María	AREQUIPA	Detección y reconocimiento automático de signos de tránsito
Oscar Efraín Ramos Ponce	Universidad Católica de Santa María	AREQUIPA	Diseño e implementación de un sistema de locomoción bípeda usando lógica difusa.
Luis Eduardo Castillo Guerra Jose Mimbela Moya Williams Rojas Marín	Universidad Ricardo Palma	LIMA	Vision artificial aplicada al control de calidad de manzanas
Luis Lino Vivanco Alonso Hurtado Luis Córdova Marie Imán Flor Escuadra	Universidad Ricardo Palma	LIMA	Vision artificial para invidentes usando lenguaje tecnológico
Carlos Miguel Raymundo Luyo	Universidad Ricardo Palma	LIMA	Diseño de un compensador de temperatura para contenedores refrigerados en el transporte marítimo de papa
Carlos Miguel Raymundo Luyo Luis Angel Gonzales Vargas	Universidad Ricardo Palma	LIMA	Implementación de un pulsómetro diagnosticador de SPO2 Y HR con interface USB

Renzo Durand José Medina Pamela Roca	Universidad Ricardo Palma	LIMA	Medidor y Control de Nivel
Ángel Omar Huaranga Sánchez Javier Rene Pinto Peraltillo Gustavo Daniel Yana Paucar	Universidad Peruana de Ciencias Aplicadas	LIMA	Prototipo de un sistema de localización geográfica con almacenamiento de datos en un medio físico y administración remota de funciones eléctricas del vehículo
José Emmanuel Torres Gronerth	Universidad Peruana de Ciencias Aplicadas	LIMA	Robot Bipedo
Aldo Luis Oviedo Pérez Oscar Gabriel La Torre Salin	Universidad Peruana de Ciencias Aplicadas	LIMA	Robot Gusano
Julio César Luque Cuba	Universidad San Martín de Porres	LIMA	Desarrollo de actividades para OLPC - Grafsoft basada en código abierto
David Alexis Giove Ramos	Universidad San Martín de Porres	LIMA	Sistema autónomo de vigilancia y seguimiento remoto usando cámaras IP aplicando técnicas de procesamiento digital de imágenes
Yelinna Pulliti José Luis Mujica	Universidad San Martín de Porres	LIMA	Software de simulación y procesamiento de respuestas farmacológicas en animales
José Luis Yapur Vallejos Billy Angulo Mori	Universidad San Martín de Porres	LIMA	Sistema de evaluación en línea para lenguaje y comprensión de lectura en el Perú
Ricardo Gallegos Dextre Luis Ernesto Flores Olazo Samuel Alejandro Portocarrero Sotomayor Jesús Martín Vilca Contreras	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Desarrollo de una Plataforma Multifuncional para la Implementación de Robots Basados en Comportamientos
María Grazzia Guila Panaqué Gabriel Armando Silva Javier	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Diseño de la Arquitectura de un Core para transmisión de datos mediante el protocolo I2C
Frank Maldonado Huayaney Cynthia Watanabe Kanno	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Implementación de la FFT por el método RADIX 4 PARA 4m puntos
Diego Narvaez de la Fuente Manuel Nakamurakare Higa Bruce Vera Navides	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Mejora de la comunicación de un sistema de radio frecuencias

Lezter Romero Manuel Monge	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Implementacion de un panel publicitario en un FPGA CYCLONE II
Angel Salazar Gutiérrez Alejandro Siancas Ares Lema	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Algoritmo de procesamiento de video en FPGA
Juan Pablo Zeballos Raczy César Vásquez Vargas Omar Olguin Amado	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Diseño de un OTA para obtener grandes constantes de tiempo en un sistema de adquisicion de señales neuronales
Joaquín Verástegui Walqui	Pontificia Universidad Católica del Perú	LIMA	Sistema de reconocimiento de palabras aisladas
Jorge Israel Ñique Tumbajulca Ronald Daniel Delgado Bracamonte Cesar Hoyos Galicia José Iglesias Castillo	Universidad Privada Antenor Orrego	TRUJILLO	Diseño de un sistema de generación de energía eléctrica a partir de materia orgánica para la zona rural de Chocope y Chicama
Jorge Danilo Diaz Diaz Raul Fernando Tineo Vasquez Juan Alfredo Romero Alvarado Gustavo Adolfo Carranza Coronado	Universidad Privada Antenor Orrego	TRUJILLO	Diseño e Implementación de un Panel Luminoso Programable Remotamente
Carlos Bello Salirrosas Luis Miguel Huaccha Posadas Helga Medina Arroyo Leonardo Vasquez Morgan	Universidad Privada Antenor Orrego	TRUJILLO	Sistema de monitoreo de los signos vitales mediante el desarrollo de un servidor web y utilizando el sistema de comunicaciones GSM
Carlos Alberto Vásquez Velásquez César Luis Saenz Paredes Daniel Valerio Flores Alan Zavaleta Hidalgo	Universidad Privada Antenor Orrego	TRUJILLO	Diseño de un sistema de control y supervision de temperatura en una columna de destilacion
Luis Aquino Llatas Lenin Murga Sagastegui Luis Flores Terry Pedro Machaca Bedregal	Universidad Privada Antenor Orrego	TRUJILLO	Montoreo GPS en Tiempo Real
Pavel Apumayta Persin Aquije Junior Enriquez Catherine Huamaní	Universidad San Luis Gonzaga	ICA	Diseño de controlador de motores AC basado en DSC
Alain Jacques Chavez Carbajal Richard Snover Lopez Yoplac Edgardo Miguel Sato Carhuanina Jose Carlos Viera Rebatta	Universidad Nacional Federico Villarreal	LIMA	Sistema inteligente de seguridad mediante procesamiento digital de imágenes (SIS-DSP)

Alejandro Bladimir Condori Iquise	Universidad Nacional del Altiplano	PUNO	Estudio, Desarrollo e implementacion de domotica basado en la convergencia de tecnologías
Italo Wilder Requena Berrú Joe Pisconte Reyes Cesar Chiroque	Universidad Nacional de Piura	PIURA	Máquina perforadora automática de circuitos impresos controlada por el puerto USB
Fredy Daniel Rubio Campos Steven Jesús Zarzosa Chávez	Universidad Nacional Mayor de San Marcos	LIMA	Procesamiento de señales electrooculograficas
Jimmy Jefferson Túllume Salazar Arturo José Navarrete Núñez	Universidad Señor de Sipán	LAMBAYEQUE	Automatizacion del sistema de marcacion de tiempos de rutas de los transportes Publicos

EMITIDO POR:

**Comisión CONCURSO DE PROYECTOS**

**proy\_intercon2008@upao.edu.pe**