Advanced Robot Control for Outdoor Environmental Monitoring

(AMSU99-4)

Institución Proponente: Facultad de Ingeniería - FIUNA - UNA

Sitio web: http://www.ing.una.py/

Objetivo General del Proyecto
Diseñar y desarrollar métodos de control avanzado para vehículos autónomos móviles utilizados para monitoreo exterior ambiental en áreas como minas y cuerpos de agua

Resultados Esperados

1. Estancia de investigación en el Instituto de Sistemas Inteligentes y Robotica en Paris-Francia de 2 investigadores de FIUNA

2. Estancia de investigacion en la Universidad Catolica del Peru en Lima-Peru de 2 investigadores de FIUNA

3. Articulos cientificos publicados en revistas y congresos

4. Propuesta de proyecto de investigacion para busqueda de finaciacion adicional

Monto Financiado por Conacyt (G)	Monto Contrapartida (G)	Monto Total (G)	Monto Transferido (G)	Rendicion Presenta (Monto Conacyt) (G)
72.593.000	0	72.593.000	53.760.109	53.760.109

Estado del Proyecto: Finalizado

Modalidad : Proyectos de Investigación y Desarrollo

Tipo de Organización: Pública

Objetivos Socioeconómicos

Nabs:

UNESCO:

OCDE:

ISIC:

Contratos/ Adendas

#	Descripción	Firma	Inicio	Fin ejecución	Fin vigencia
1	Contrato AMSU99-4 FIUNA	20/08/2021	20/08/2021	29/10/2021	27/01/2022

Miembros de equipo

#	Nombres	Rol	Resumen de Formacion
1	David Ariel Britez Arevalos	Investigadores en formación	Ingeniero Mecatronico
2	Victor Sebastian Gomez Valenzuela	Investigadores en formación	Ingeniero Mecatronico. Estudiante de Maestria en Ingenieria Electronica
3	Gustavo Daniel Recalde Paredes	Investigadores en formación	Ingeniero Mecatronico
4	Mario Eduardo Arzamendia López	Investigadores Principales (nacionales o extranjeros)	Ingeniero Electricista, Maestría en Ingeniería Electrónica, Doctorado en Ingeniería Electrónica, Automática y Telecomunicación