



GUILLERMO TRINIDAD  
BARNECH

Ing. Msc.

[gtrinidad@fing.edu.uy](mailto:gtrinidad@fing.edu.uy)  
<https://www.fing.edu.uy/~gtrinidad/>

Fecha de publicación: 21/05/2024  
Última actualización: 21/05/2024

## Datos Generales

### INSTITUCIÓN PRINCIPAL

Universidad de la República/ Facultad de Ingeniería / Uruguay

### DIRECCIÓN INSTITUCIONAL

Institución: Universidad de la República / Facultad de Ingeniería / Sector Educación Superior/Público

Dirección: Ave Julio Herrera y Reissig 565 / 11200

País: Uruguay / Montevideo / Montevideo

Teléfono: 27142714

Correo electrónico/Sitio Web: [mina@fing.edu.uy](mailto:mina@fing.edu.uy)

## Formación

### Formación académica

#### CONCLUIDA

##### MAESTRÍA

###### Maestría en Informática (PEDECIBA - UdelaR) (2021 - 2023)

Universidad de la República - Facultad de Ingeniería , Uruguay

Título de la disertación/tesis/defensa: Aplicaciones de sentido común en robots manipuladores

Obtención del título: 2023

Financiación:

Universidad de la República / Comisión Académica de Posgrado , Uruguay

Palabras Clave: Robótica autónoma Inteligencia Artificial Sentido Común Manipulación

##### GRADO

###### Ingeniería en Computación (2016 - 2020)

Universidad de la República - Facultad de Ingeniería , Uruguay

Título de la disertación/tesis/defensa: Dispositivo de asistencia ante el congelamiento de la marcha en pacientes con Parkinson

Obtención del título: 2021

#### EN MARCHA

##### DOCTORADO

###### Doctorado en Informática (UDELAR-PEDECIBA) (2023)

Universidad de la República, Facultad de Ingeniería ,Uruguay

Título de la disertación/tesis/defensa: Toma de decisiones basada en física intuitiva.

Tutor/es: Gonzalo Tejera y Juan Valle Lisboa

Financiación:

Universidad de la República / Comisión Académica de Posgrado , Uruguay

### Formación complementaria

#### CONCLUIDA

##### OTRAS INSTANCIAS

## Pasantía de investigación en la Universidad de Harvard (2023)

Estados Unidos

## Pasantía de investigación en la universidad de Extremadura (2022)

España

## Áreas de actuación

### INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA

Otras Ingenierías y Tecnologías /Otras Ingenierías y Tecnologías /Robótica

### INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA

Otras Ingenierías y Tecnologías /Otras Ingenierías y Tecnologías /Programación

### INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA

Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /Control Automático y Robótica /Robótica educativa, Robótica de servicio, Robótica móvil

## Actuación profesional

### SECTOR EDUCACIÓN SUPERIOR/PÚBLICO - UNIVERSIDAD DE LA REPÚBLICA - URUGUAY

Facultad de Ingeniería

### VÍNCULOS CON LA INSTITUCIÓN

#### Funcionario/Empleado (01/2019 - a la fecha) Trabajo relevante

20 horas semanales

Escalafón: Docente

Grado: Grado 2

Cargo: Efectivo

#### Becario (01/2017 - 12/2018)

15 horas semanales

Escalafón: No Docente

### ACTIVIDADES

#### PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

##### SUMBA: Sistema de manipulación universal bio inspirado (04/2022 - a la fecha)

La manipulación es una de las áreas fundamentales de la robótica autónoma. Los avances de los últimos años han permitido la inserción de los robots en entornos desestructurados, realizando diversas tareas. Las interacciones entre los brazos robóticos y su entorno son sumamente complejas, volviendo este tipo de configuraciones ideales para la evaluación de métodos novedosos para resolución de problemas de gran dimensionalidad. El área de la inteligencia encarnada (Embodied Intelligence) ha tomado relevancia en los últimos años, bajo la premisa que la inteligencia está sumamente acoplada a las habilidades motoras. Es este concepto que se busca investigar en el desarrollo de este proyecto

20 horas semanales

Investigación

Coordinador o Responsable

En Marcha

Alumnos encargados en el proyecto:

Maestría/Magister:2

Financiación:

Comisión Sectorial de Investigación Científica, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: G. Trinidad Barnech (Responsable) , M. Langone (Responsable) , GTL

Palabras clave: Manipulación Robótica IA

#### Diseño de un dispositivo para fomentar la continuidad de la marcha en pacientes con Parkinson

### **(02/2020 - a la fecha)**

El Parkinson es un trastorno cerebral caracterizado por el temblor y la dificultad en el movimiento, la marcha y la coordinación. Sus pacientes entre otros síntomas padecen del llamado "congelamiento de la marcha" que son episodios caracterizados por el detenimiento abrupto del movimiento, trayendo aparejado también la dificultad para iniciarlo. Generalmente estos episodios ocurren cuando existen cambios en la velocidad y sentido de la marcha, variaciones en el patrón del piso o paredes y en la presencia de obstáculos. Una de sus más graves consecuencias son las caídas, que generan temor, falta de confianza y la necesidad continua de auxilio. De esta manera, en el paciente con Parkinson se va gestando un mecanismo de autoexclusión, deteriorando así su salud y su vida social, encontrándose su cuidador en la misma situación por requerir su presencia permanentemente. Este proyecto trata del diseño de un sistema de orientación espacial que brindará estímulos sensoriales de referencia para la realización de actividades motoras. El dispositivo será diseñado con el objetivo de promover la continuidad en la marcha iniciada por el paciente proveyendo información visual que será proyectada en el piso. El sistema en cuestión permitirá además, detectar la localización del usuario con el objetivo de señalar el camino y guiar a los pacientes entre las estancias de la infraestructura elegida para su instalación.

15 horas semanales

Desarrollo

Integrante del Equipo

En Marcha

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:1

Equipo: Gonzalo Daniel TEJERA LÓPEZ, Guillermo TRINIDAD BARNECH

### **La caja mágica: una herramienta de juego híbrido para la estimulación de la cognición numérica**

**(09/2021 - 12/2021)**

En la actualidad existen diversos tipos de juegos de estimulación cognitiva dentro de la categoría de los "serious games" (Tut, Pintea, Roovers, Mañanas, & B?ban, 2017). Los juegos cuentan con distintos formatos de implementación (concretos, digitales o híbridos) que inciden en la efectividad de la dinámica. En este proyecto se buscó: + desarrollar un dispositivo híbrido de estimulación cognitiva que potencie la adquisición de habilidades cognitivas transferibles a aspectos propios de la matemática. + Generar una dinámica lúdica que permita utilizar este dispositivo aprovechando la colaboración entre pares, el uso de elementos concretos, la retroalimentación de los elementos digitales y la autonomía frente a la tarea.

5 horas semanales

Desarrollo

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:5

Maestría/Magister:5

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: G. Trinidad Barnech

Palabras clave: Cognición neurociencia

### **Hidrodata - Bote autónomo (06/2019 - 12/2020)**

Hidrodata es un bote no tripulado autónomo. Este es capaz de recibir un destino en coordenadas GPS y planificar rutas seguras, actualizando las mismas dinámicamente en función de la información obtenida del entorno.

15 horas semanales

Desarrollo

Integrante del Equipo

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:1

Maestría/Magister:1

Doctorado:1

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: G. Trinidad Barnech, GTL (Responsable), Lucas Micol Nabhen

Palabras clave: ROS UAV

Áreas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información /

**Programando robots jugando con el entorno (06/2019 - a la fecha) (06/2019 - 12/2019)**

Vivimos en una época caracterizada por la pervasiva presencia e influencia del uso y almacenamiento de información en formato digital en prácticamente todos los aspectos de nuestras vidas. Esta nueva realidad trae de la mano la necesidad de desarrollar nuevas competencias básicas en los niños y jóvenes vinculadas a lo que se ha denominado pensamiento computacional. Esta necesidad ha sido visualizada y enfrentada seriamente en nuestro país con iniciativas tales como el plan Ceibal, que hasta ahora han tenido un impacto fundamental en la accesibilidad de las tecnologías digitales y la conectividad, y el INET, que aborda los aspectos pedagógicos y didácticos así como el involucramiento y protagonismo de los docentes. Los aspectos pedagógicos y didácticos son complejos y requieren innovación, trabajo e investigación. En particular llevar estos aprendizajes a edades tempranas, identificando los aspectos cognitivos y motivacionales sobre los cuales estas capacidades puedan construirse es un enorme desafío. Nuestra propuesta se basa en desarrollar una plataforma robótica donde la programación se realice a partir de manipulaciones del entorno desplazando el énfasis desde la codificación de la máquina en sí hacia programar el comportamiento del robot a partir de la organización física de los objetos con los que interactúa. El fundamento es que los niños pequeños aprenden mejor jugando con objetos físicos, interactuando y experimentando. Por lo tanto, para aprender programación necesitan materiales manipulables diseñados en el espíritu del aprendizaje tradicional de la primera infancia (objetos físicos en lugar de objetos en pantalla). Enfatizando el aprendizaje lúdico naturalmente cultivan su curiosidad por el mundo tecnológico, desarrollando conceptos tales como secuenciación, causa-efecto, programación, sensores y motores. Los aspectos tecnológicos van a ser desarrollados en forma conjunta con experiencias de aula trabajando con los docentes y evaluando la eficacia pedagógica de la propuesta.

10 horas semanales

Extensión

Integrante del Equipo

En Marcha

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:3

Maestría/Magister:2

Doctorado:2

Financiación:

Agencia Nacional de Investigación e Innovación, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: María Mercedes MARZOA TANCO, Sofía Llavayol Alvaríño, Leonel Francisco GOMEZ SENA (Responsable), Guillermo AMORÍN CASELLA, Jorge VISCA PALERMO, Gonzalo Daniel TEJERA LÓPEZ (Responsable), Guillermo TRINIDAD BARNECH

Áreas de conocimiento:

Ingeniería y Tecnología / Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información / Control Automático y Robótica / Robótica educativa

**Silla de ruedas controlada por señales electromiográficas (03/2017 - 11/2017)**

Las señales electromiográficas (EMG) generadas al contraer voluntariamente los músculos son utilizadas usualmente en dispositivos de rehabilitación por sus características de control, en comparación con otras bioseñales. En este proyecto se desarrolló un sistema de adquisición de señales EMG, que luego se utilizó para controlar un robot butiá. Este sistema puede ser adaptado a una silla de ruedas eléctrica para personas con dificultades para utilizar una silla de ruedas convencional controlada manualmente.

10 horas semanales

Desarrollo

Coordinador o Responsable

Concluido

Alumnos encargados en el proyecto:

Pregrado:2

Maestría/Magister:1

Doctorado:1

Financiación:

Facultad de Ingeniería, Uruguay, Apoyo financiero

Comisión Sectorial de Investigación Científica, Uruguay, Apoyo financiero

Equipo: María Cecilia Ducos, Sabrina Fabiana CERVETTO MANCIAMELI (Responsable), Federico Martín ANDRADE BACIGALUPE (Responsable), Guillermo TRINIDAD BARNECH (Responsable)

Palabras clave: accesibilidad EMG

## DOCENCIA

### Ingeniería en Computación (01/2019 - a la fecha)

Grado  
Asistente  
Asignaturas:  
Sistemas Operativos, 12 horas, Teórico-Práctico

### Ingeniería en Computación (07/2019 - a la fecha)

Grado  
Asistente  
Asignaturas:  
Programación 1, 10 horas, Teórico-Práctico

### Ingeniería en Computación (02/2020 - a la fecha)

Grado  
Asistente  
Asignaturas:  
Taller de robótica educativa con el robot Butiá, 6 horas, Teórico-Práctico  
Taller de sistemas ciber-físicos, 12 horas, Práctico  
Taller de introducción a la computación, 8 horas, Teórico-Práctico

## EXTENSIÓN

### Sumo.uy (miembro del comité organizador del evento) (01/2017 - a la fecha)

1 horas

## CARGA HORARIA

Carga horaria de docencia: 20 horas  
Carga horaria de investigación: Sin horas  
Carga horaria de formación RRHH: Sin horas  
Carga horaria de extensión: 10 horas  
Carga horaria de gestión: Sin horas

## Otros datos relevantes

### PREMIOS, HONORES Y TÍTULOS

#### Mejor tesis de maestría (2023)

(Nacional)  
Academia nacional de ingeniería

#### 8 vo puesto en la competencia RoboCup Junior. Categoría Rescue Maze Secondary. (2016)

(Internacional)  
RoboCup Junior  
Los miembros del equipo son Pedro Sales, Guillermo Trinidad como competidores y Federico Andrade como mentor.

#### 4 to puesto en la competencia RoboCup Junior. Categoría SuperTeams (2016)

(Internacional)  
RoboCup Junior  
Los miembros del equipo son Pedro Sales, Guillermo Trinidad como competidores y Federico Andrade como mentor.

#### Best creative solution (2015)

(Internacional)  
RoboCup Junior  
Categoría ?Rescue Follower Secondary?. Los miembros del equipo son Pedro Sales, Guillermo Trinidad como competidores y Federico Andrade como mentor. Se otorgó la mención por el uso de procesamiento de imágenes como motor para un robot seguidor de línea (entre otras cosas).

#### **Best presentation (2015)**

(Internacional)

RoboCup Junior

Categoría ?Rescue League?. Los miembros del equipo son Pedro Sales, Guillermo Trinidad como competidores y Federico Andrade como mentor.

#### **4 to puesto en la competencia RoboCup Junior. Categoría SuperTeams (2015)**

(Internacional)

RoboCup Junior

Los miembros del equipo son Pedro Sales, Guillermo Trinidad como competidores y Federico Andrade como mentor.

#### **8 vo puesto en la competencia RoboCup Junior. Categoría Rescue Follower Secondary (2015)**

(Internacional)

RoboCup Junior

Los miembros del equipo son Pedro Sales, Guillermo Trinidad como competidores y Federico Andrade como mentor.

### **PRESENTACIONES EN EVENTOS**

#### **Inteligencia Artificial. Alcance, límites y herramientas para educación (2023)**

Seminario

Charla de difusión sobre IA en el marco de un curso de formación virtual para docentes de primaria y secundaria.

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Nombre de la institución promotora: Telefónica

#### **Campus party (2019)**

Encuentro

Presentacion "Roboótica en el Uruguay, qué se está haciendo y cómo empezar"

Uruguay

Tipo de participación: Expositor oral

#### **WEROB - Workshop on Educational Robotics (2016)**

Otra

Novel Implementation of a Line Follower With a Smartphone for the RoboCupJunior Rescue Secondary Category

Alemania

Tipo de participación: Expositor oral

#### **Curso de Análisis de las Políticas Educativas para la Educación Media (2014)**

Congreso

Una experiencia de robótica en las instituciones educativas del Uruguay.

Uruguay

Tipo de participación: Conferencista invitado

Nombre de la institución promotora: ANEP-CODICEN/IPE-UNESCO-Sede Buenos Aires

## **Datos Personales**

### **IDENTIDAD**

Nombre en citas bibliográficas: G. Trinidad Barnech

Documento: Cédula de identidad - 48457647

Sexo: Masculino

Fecha de nacimiento: 19/04/1998

Lugar de nacimiento: Uruguay / Montevideo / Montevideo

País de Nacionalidad: Uruguay

## **Idiomas**

**Alemán**

Entiende regular / Habla regular / Lee regular / Escribe regular

**Inglés**

Entiende muy bien / Habla muy bien / Lee muy bien / Escribe bien

## Producción científica/tecnológica

### Producción bibliográfica

#### ARTÍCULOS PUBLICADOS

##### ARBITRADOS

#### **Enhancing Robotic Perception through Synchronized Simulation and Physical Common-Sense Reasoning (Completo, 2024)** Trabajo relevante

GUILLERMO TRINIDAD BARNECH , PEDRO NÚÑEZ , Gonzalo Tejera , Juan Valle-Lisboa , Pablo Bustos

Sensors, v.: 24 p.:2249 2024

Lugar de publicación: Switzerland

Escrito por invitación

E-ISSN: 14248220

DOI: [10.3390/s24072249](https://doi.org/10.3390/s24072249)

<http://dx.doi.org/10.3390/s24072249>

Scopus' WEB OF SCIENCE™

#### **MAgro dataset: A dataset for simultaneous localization and mapping in agricultural environments (Completo, 2023)** Trabajo relevante

MERCEDES MARZOA TANCO , GUILLERMO TRINIDAD BARNECH , FEDERICO ANDRADE , JAVIER BALIOSIAN , MARTIN LLOFRIU , JM DI MARTINO , GONZALO TEJERA

The International Journal of Robotics Research, 2023

Lugar de publicación: United states

ISSN: 02783649

E-ISSN: 17413176

DOI: [10.1177/02783649231210011](https://doi.org/10.1177/02783649231210011)

<http://dx.doi.org/10.1177/02783649231210011>

Scopus'

#### **Transcriptome-Wide Analysis of microRNA?mRNA Correlations in Tissue Identifies microRNA Targeting Determinants (Completo, 2023)**

JUAN MANUEL TRINIDAD-BARNECH , RAFAEL SEBASTIÁN FORT , GUILLERMO TRINIDAD BARNECH , BEATRIZ GARAT , MARÍA ANA DUHAGON

Non-Coding RNA, v.: 9 p.:15 2023

E-ISSN: 2311553X

DOI: [10.3390/ncrna9010015](https://doi.org/10.3390/ncrna9010015)

<http://dx.doi.org/10.3390/ncrna9010015>

Scopus'

#### **Active Localization Strategy for Hypotheses Pruning in Challenging Environments (Completo, 2022)**

Journal of Intelligent & Robotic Systems, v.: 106 2022

Palabras clave: lozalización activa Poda de hipótesis Clustering SLAM Filtro de partículas

Medio de divulgación: Internet

Lugar de publicación: Netherlands

Escrito por invitación

ISSN: 09210296

E-ISSN: 15730409

DOI: [10.1007/s10846-022-01748-4](https://doi.org/10.1007/s10846-022-01748-4)

<http://dx.doi.org/10.1007/s10846-022-01748-4>

Scopus'

#### **A systematic review of technologies to teach control structures in preschool education (Completo, 2022)**

G. Trinidad Barnech , EWELINA BAKALA , Gonzalo Tejera López , Gerosa, A. , J. Hourcade , K. Peterman  
Frontiers in Psychology, 2022  
Palabras clave: Control structures young children Computational thinking Technology Systematic Literature Review preschoolers  
Medio de divulgación: Internet  
E-ISSN: 16641078  
DOI: <https://doi.org/10.3389/fpsyg.2022.911057>  
Scopus® WEB OF SCIENCE™

## PUBLICACIÓN DE TRABAJOS PRESENTADOS EN EVENTOS

### **ARFoG: Augmented Reality Device to Alleviate Freezing of Gait in Parkinson's Disease**

**(2023)** Trabajo relevante

G. Trinidad Barnech , Marzoa M. , Hergatacorzian, Camila , María Pascale , Gonzalo Tejera López  
Publicado  
Completo  
Evento: Regional  
Año del evento: 2023  
Publicación arbitrada  
DOI: [10.1109/CLEI60451.2023.10346190](https://doi.org/10.1109/CLEI60451.2023.10346190)  
<https://ieeexplore.ieee.org/document/10346190>

### **Initial Results with a Simulation Capable Robotics Cognitive Architecture (2022)** Trabajo relevante

G. Trinidad Barnech , Gonzalo Tejera López , J.C. VALLE-LISBOA , P. Nuñez , P. Bachiller , P. Bustos  
Publicado  
Completo  
Evento: Regional  
Descripción: ROBOT2022  
Ciudad: Zaragoza  
Año del evento: 2022  
Publicación arbitrada  
Palabras clave: Robótica cognitiva Inteligencia Artificial Sentido común  
Medio de divulgación: Internet  
DOI: [10.1007/978-3-031-21062-4\\_50](https://doi.org/10.1007/978-3-031-21062-4_50)  
[https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-031-21062-4\\_50](https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-031-21062-4_50)

### **Torocó: A Subsumption Architecture Implementation (2022)**

G. Trinidad Barnech , A. Clavelli , BENAVIDES, F. , Visca, J.  
Publicado  
Completo  
Evento: Internacional  
Descripción: International Conference on Automation, Robotics and Applications (ICARA)  
Ciudad: Praga, República Checa  
Año del evento: 2022  
Publicación arbitrada  
Palabras clave: Subsumption architecture Behaviour-based systems Robotic control architectures Educational robotics  
Medio de divulgación: Internet  
DOI: [10.1109/ICARA55094.2022.9738521](https://doi.org/10.1109/ICARA55094.2022.9738521)

### **RoboCup@Home: Evaluation of voice recognition systems for domestic service robots and introducing Latino Dataset (2021)**

G. Trinidad Barnech , Eric Brinckhaus , ME , FEDERICO ANDRADE  
Publicado  
Completo  
Evento: Regional  
Descripción: Latin American Robotics Symposium/Brazilian Robotics Symposium  
Ciudad: Natal, Brazil  
Año del evento: 2021  
Publicación arbitrada  
Medio de divulgación: Internet  
DOI: [10.1109/LARS/SBR/WRE54079.2021.9605485](https://doi.org/10.1109/LARS/SBR/WRE54079.2021.9605485)  
<https://ieeexplore.ieee.org/document/9605485>



### **Localización activa para robots de servicio basada en la agrupación de puntos de discrepancia (2021)**

G. Trinidad Barnech , FEDERICO ANDRADE , Agustin Rieppi

Publicado

Completo

Evento: Regional

Descripción: International Conference on Automation Science and Engineering

Ciudad: Lyon, France

Año del evento: 2021

Publicación arbitrada

Medio de divulgación: Internet

### **Active Localization for Mobile Service Robots in Symmetrical and Open Environments (2021)**

G. Trinidad Barnech , FEDERICO ANDRADE , Marzoa M. , Gonzalo Tejera López , Martín Llofriú

Publicado

Completo

Evento: Regional

Descripción: Latin American Robotics Symposium (LARS), 2021 Brazilian Symposium on Robotics (SBR)

Ciudad: Natal, Brazil

Año del evento: 2021

Publicación arbitrada

Medio de divulgación: Internet

DOI: [10.1109/LARS/SBR/WRES54079.2021.9605406](https://doi.org/10.1109/LARS/SBR/WRES54079.2021.9605406)

<https://ieeexplore.ieee.org/document/9605406>

## **Producción técnica**

### **PRODUCTOS**

#### **Hybrid game for stimulation of mathematical cognition (2023)**

Prototipo, Aparato o dispositivo

G. Trinidad Barnech , A. MAICHE , A. Ferreira

Educational technology is a field that focuses on the design, development and application of technological tools to improve teaching and learning processes. This area seeks to integrate technology effectively in the educational environment, taking advantage of its benefits to enrich the learning experience. Our invention is a device that facilitates and regulates interactive play between children who must solve a series of cognitive challenges expressed in cards. While the device can be used to stimulate different cognitive skills, the game presented here, based on the device called "magic box", merges technological innovation with pedagogy to enhance the learning of mathematics in children aged 6 and 7 years.

País: Estados Unidos

Disponibilidad: Restricta

Patente o Registro:

Patente de invención

63/615,627, Hybrid game for stimulation of mathematical cognition

Depósito: 28/12/2023; Examen: ; Concesión:

Patente nacional: NO

## **Evaluaciones**

### **EVALUACIÓN DE EVENTOS Y CONGRESOS**

#### **International Conference on Intelligent Robots and Systems ( 2022 / 2022 )**

Revisiones

Japón

### **JURADO DE TESIS**

#### **Ingeniería en Computación ( 2024 )**

Jurado de mesa de evaluación de tesis  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay  
Nivel de formación: Grado  
Proyecto: Calidad de frutos de pepita

#### **Ingeniería en computación ( 2022 )**

Jurado de mesa de evaluación de tesis  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay  
Nivel de formación: Grado  
Proyecto: Reconocimiento de Rostros aplicado a Robots de Servicio

#### **Tecnólogo en informática ( 2021 )**

Jurado de mesa de evaluación de tesis  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay  
Nivel de formación: Grado

## **Formación de RRHH**

### **TUTORÍAS CONCLUIDAS**

#### **GRADO**

##### **Robot guía para pacientes con parkinson (2021 - 2022)**

Tesis/Monografía de grado  
Sector Educación Superior/Público / Universidad de la República / Facultad de Ingeniería , Uruguay  
Programa: Ingeniería en Computación  
Tipo de orientación: Cotutor ( G. Trinidad Barnech , Gonzalo Tejera López )  
Nombre del orientado: María Noel Bassagoda  
País: Uruguay