

Datos generales	Actividades formación	Actividades evaluador	Apropiación social	Producción bibliográfica	Producción Técnica
Más información	Producción en arte	Buscar			

Hoja de vida

Nombre	Leonardo Enrique Solaque Guzman
Nombre en citaciones	SOLAQUE GUZMAN, LEONARDO ENRIQUE
Nacionalidad	Colombiana
Sexo	Masculino
Author ID SCOPUS	

Formación Académica

- **Doctorado** L'institut National Des Sciences Appliquées de Toulouse
Docteur de L'INSA Specialite Systemes Automatiques
Enero2003 - de 2007
Modélisation, commande et navigation pour le vol autonome des dirigeables
- **Doctorado** Universidad De Los Andes - Uniandes
Doctorado en Ingeniería
Enero2002 - de 2007
Integración Sensórica para la Percepción del Entorno y Control de vuelo de un Dirigible
- **Maestría/Magister** Universidad De Los Andes - Uniandes
Magister en Ingeniería Eléctrica
Enero2000 - de 2002
DISEÑO, IMPLEMENTACIÓN Y MODELAMIENTO DE SISTEMAS HÍBRIDOS
- **Pregrado/Universitario** Universidad De Antioquia - Udea
Ingeniería Electrónica
Enero1994 - de 1999
Control de una Maquina de Inducción por Modos Deslizantes

Experiencia profesional

- **Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá**
Dedicación: 3 horas Semanales Enero de 2011 Junio de 2011
- **Actividades de docencia**
 - Postgrado - *Nombre del curso:* Sistemas lineales, 0 Julio 2011
 - Postgrado - *Nombre del curso:* Control difuso, 0 Enero 2011 Junio 2011
- **Fundación Universidad Central**
Dedicación: 16 horas Semanales Febrero de 2002 Julio de 2003
- **Actividades de docencia**
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Profesor cursos: Tecnicas experimentales y su laboratorio, Control I y su laboratorio, Circuitos y sistemas II, 0 Febrero 2002 Julio 2003
- **Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar**
Dedicación: 40 horas Semanales Enero de 2000 Julio de Actual
- **Actividades de administración**
 - Otra actividad técnico-científica relevante - *Cargo:* Director general de la conferencia LARC & CCAC 2011 ¿ 1 al 4 de octubre de 2011. Remito a la pagina <http://www.ieeelarc.org/> para validar la información Octubre de 2011 Octubre de 2011
 - Otra actividad técnico-científica relevante - *Cargo:* Director y editor memorias de evento ¿5th Colombian Workshop on Robotics and Automation CWRA2009 ¿ 12 a 14 de agosto de 2009¿ Agosto de 2009 Agosto de 2009
 - Otra actividad técnico-científica relevante - *Cargo:* Director de escuela de Robótica Nacional ¿ 15 y 16 de mayo de 2009 Mayo de 2009 Mayo de 2009
 - Miembro de consejo de centro - *Cargo:* Director de Posgrados Septiembre de 2008 Diciembre de 2009
 - Miembro de consejo de centro - *Cargo:* Coordinador de maestria de Ing.Mecatrónica Septiembre de 2007 Diciembre de 2009
- **Actividades de docencia**
 - Postgrado - *Nombre del curso:* Inteligencia artificial, 0 Enero 2011 Junio 2011
 - Postgrado - *Nombre del curso:* Control de Siteas no Lineales, 0 Enero 2010
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Control lineal y laboratorio, 0 Enero 2009
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Modelado de sistemas mecatrónicos, 0 Enero 2008 Junio 2011
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Sistemas Dinámicos, Enero 2008 Junio 2008
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Robótica I, Enero 2008 Junio 2008
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Comunicaciones I, Enero 2000 Junio 2003
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Electrónica II, Enero 2000 Junio 2003
 - Pregrado - *Nombre del curso:* Electrónica I, Enero 2000 Junio 2003

- Pregrado - *Nombre del curso*: Circuitos II, Enero 2000 Junio 2003
- Pregrado - *Nombre del curso*: Circuitos I, Enero 2000 Junio 2003
- Pregrado - *Nombre del curso*: Control I, Enero 2000 Junio 2003
- Pregrado - *Nombre del curso*: Automatización Industrial, Enero 2000 Junio 2003

Actividades de investigación

- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Investigación: ING-726: Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (QuadRotor), radio-controlado y con asistencia en vuelo - Fase III Septiembre 2011
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Investigación: ING-556: Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (QuadRotor), radio-controlado y con asistencia en vuelo - Fase II Enero 2010 Agosto 2011
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Investigación: ING-555: Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (UAV), radio-controlado y con asistencia en vuelo ¿ Fase II Enero 2010 Agosto 2011
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-673: Reconocimiento de patrones y tracking. Marzo 2010
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-674: Auto localización por visión con maquina Marzo 2010
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-465: Diseño y control de una planta con parámetros variables en el tiempo. Marzo 2009 Diciembre 2009
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-627: Estudio y control de un sistema sobreactuado. Septiembre 2009 Marzo 2010
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Investigación: ING-377: Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (QuadRotor), radio-controlado y con asistencia en vuelo. Fase 1 Enero 2009 Julio 2010
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-463: Estimación óptima de estados basada en técnicas de filtrado no lineal (Filtro de Kalman). Marzo 2009 Diciembre 2009
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Investigación: ING-381: Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (UAV), radio-controlado y con asistencia en vuelo. Fase 1 Enero 2009 Junio 2010
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-628: Estudio de sistemas inteligentes para ahorro de energía en el hogar (domótica). Septiembre 2009 Marzo 2010
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-334: Estudio de nuevas plataformas de vuelo para el diseño de un prototipo. Septiembre 2008 Marzo 2009
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-333: Diseño y construcción de un sistema de orientación con sistemas embebidos para un robot Septiembre 2008 Marzo 2009
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Investigación: ING-320: Modelo e implementación de un sistema maestro esclavo para un robot humanoide tele-operado Marzo 2008 Diciembre 2008
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-271: Sistema móvil teloperado con retroalimentación visual. Abril 2008 Diciembre 2008
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-335: Algoritmos para la fusión de la sensorica embarcada en sistemas móviles Septiembre 2008 Marzo 2009
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-268: Modelado y control para un dirigible de interiores Marzo 2008 Diciembre 2008
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Co-Investigador en Proyectos de Investigación: ING-139: Diseño y construcción de un simulador de vuelo para avión T-37 Enero 2008 Junio 2009
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Iniciación Científica: PIC ING-270: sistema de desarrollo para el procesado en tiempo real de señales Marzo 2008 Diciembre 2008
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyectos de Investigación: ING-321: Modelado de un QuadRotor. Marzo 2008 Diciembre 2008

Universidad De Los Andes - Uniandes

Dedicación: 20 horas Enero de 2000 Diciembre de 2007

Actividades de docencia

- Pregrado - *Nombre del curso*: Modulo de repaso de Control para examen ECAES-Dpato. Eléctrica y Electrónica, 0 Noviembre 2007 Noviembre 2007
- Pregrado - *Nombre del curso*: Análisis y síntesis de circuitos, 0 Agosto 2007 Diciembre 2007
- Pregrado - *Nombre del curso*: Modelado y Análisis de sistemas dinámicos (MASD), 0 Enero 2006 Marzo 2006
- Postgrado - *Nombre del curso*: 3h de laboratorio para cursos control por computador. Especialización en Automatización 12, 0 Marzo 2006 Marzo 2006
- Postgrado - *Nombre del curso*: 12h de laboratorio para los cursos de control secuencial y control por computador. Especialización en Automatización 12, 0 Febrero 2006 Marzo 2006
- Pregrado - *Nombre del curso*: Modelado y Análisis de sistemas dinámicos (MASD), 0 Agosto 2005 Diciembre 2005
- Pregrado - *Nombre del curso*: Análisis de Sistemas de Control, 0 Enero 2003 Mayo 2003
- Pregrado - *Nombre del curso*: Asistente de maestría en ingeniería eléctrica. Profesor laboratorios de control, 0 Enero 2000 Junio 2002

Actividades de investigación

- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyecto Dirigible UrAn. Dedicación tiempo completo Agosto 2005 Junio 2006
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Proyecto Dirigible UrAn. Dedicación medio tiempo Enero 2002 Junio 2003
- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Auxiliar en la automatización de la planta de tratamiento Wiesner. Dedicación 5h por semana Agosto 2001 Mayo 2002

O y H

Dedicación: 3 horas Semanales Septiembre de 1999 Diciembre de 1999

• Actividades de administración

- Miembro de consejo de centro - *Cargo*: Desarrollador de prototipo TDR Septiembre de 1999 Diciembre de 1999

Actividades de investigación

- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Desarrollo de dispositivo reflectometro en el dominio del tiempo - TDR Septiembre 1999 Diciembre 1999

Ingeniería Especializada S.A

Dedicación: 2 horas Semanales Octubre de 1999 Noviembre de 1999

• Actividades de administración

- Miembro de consejo de centro - *Cargo*: Modificación de Programa de Control a Porcela Octubre de 1999 Noviembre de 1999

Actividades de investigación

- Investigación y Desarrollo - *Titulo*: Automatización de proceso de prueba de calidad en alta tensión. Octubre 1999 Noviembre 1999

Universidad De Antioquia - Udea

Dedicación: 10 horas Octubre de 1997 Noviembre de 1999

Actividades de administración
- Miembro de consejo de centro - Cargo: Monitor de Sala de Computo Octubre de 1997 Noviembre de 1999

Áreas de actuación

- Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica
- Ingeniería y Tecnología -- Ingeniería Mecánica -- Ingeniería Aeroespacial

Idiomas

	Habla	Escribe	Lee	Entiende
• Inglés	Aceptable	Bueno	Bueno	Bueno
• Español	Bueno	Bueno	Bueno	Bueno
• Francés	Bueno	Bueno	Bueno	Bueno

Lineas de investigación

- Control y automatización de procesos, *Activa:Si*
- Procesamiento digital de señales e imágenes, *Activa:Si*
- Desarrollo de software y hardware, *Activa:Si*
- Modelamiento y simulación de sistemas, *Activa:Si*
- Sistemas de producción y control de energía, *Activa:No*
- Ingeniería de materiales, *Activa:No*

Trabajos dirigidos/tutorías

- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño, implementación y comparación de dos técnicas de control para estabilización de vuelo, movimientos de avance, retroceso y giros de un UAV tipo quadrotor. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2012, . *Persona orientada:* Camilo Riaño , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, SADA ¿ Sistema de adquisición de datos de una aeronave no tripulada. Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá Estado: Tesis concluida Ingeniería Electrónica ,2011, . *Persona orientada:* Juan Camilo Rivera, Carlos Martin y Omar Pineda , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño e implementación de la electrónica de instrumentación de un dirigible, basado en la aplicación de nuevas tecnologías y orientado a la reducción de espacio, peso y energía Universidad De Los Andes - Uniandes Estado: Tesis concluida INGENIERIA ,2006, . *Persona orientada:* Alberto Antonio Gómez Isaza , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Fusión sensorica INS/ GPS para navegación en vehículos autónomos Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Magister en Mecatrónica ,2012, . *Persona orientada:* Andrés Mauricio Castro Pescador , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Desarrollo en "Hardware" de un estimador de estados para un vehículo aéreo no tripulado Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá Estado: Tesis concluida Magister en Ingeniería Electrónica ,2013, . *Persona orientada:* Miguel Sarmiento , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, ERIK GEMAN DIAZ CASTELLANOS, Identificación difusa y control por compensación distribuida en paralelo para la fase de vuelo crucero de un dirigible Universidad De Los Andes - Uniandes Estado: Tesis concluida Eléctrica y Electrónica ,2006, . *Persona orientada:* Erik Geman Diaz Castellanos , *Dirigió como:* Tutor principal, 0 meses

Areas:

Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica,

Sectores:

Aeronáutica y espacio,

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, JAIME ANDRES ORDONEZ VARGAS, Modelaje Y Control Difuso De Las Fases De Despegue Y Aterrizaje De Un Dirigible No Rígido (UrAn) Universidad De Los Andes - Uniandes Estado: Tesis concluida Eléctrica y Electrónica ,2006, . *Persona orientada:* Jaime Andrés Ordoñez Vargas , *Dirigió como:* Tutor principal, 0 meses

Areas:

Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica,

Sectores:

Aeronáutica y espacio, Educación,

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Revisión de pautas y elaboración de formatos para el mantenimiento preventivo mecánico, electrónico, y lubricación de maquinaria pesada minera. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2011, . *Persona orientada:* Ernesto Cabrera Navarrete , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Desarrollo de un Sistema de Monitoreo Remoto para Equipos Electrónicos Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2011, . *Persona orientada:* Jonathan Pardo Fuentes , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Reconstrucción del entorno 2D a partir de sensores de proximidad y guiado de una plataforma móvil terrestre. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2011, . *Persona orientada:* Yesid Acosta Santos y Cristian Rivas Alarcón. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño y simulación de la Automatización de Tostado de Café para Pequeños Agricultores Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2010, . *Persona orientada:* Jairo Gaviria García , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos dirigidos/Tutorías de otro tipo**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Modelado de sistemas secuenciales con recurso compartido Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2008, . *Persona orientada:* Johanna Castellanos , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Sistemas a eventos discretos, una aproximación a la teoría de redes de petri y grafcet Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2008, . *Persona orientada:* Johanna Castellanos , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Propuesta de automatización para el control de ciclos de la lavadora industrial frontal fabricada por la empresa MAINCOLSA MANUFACTURAS M.I.C.S.A. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2011, . *Persona orientada:* Nataly Lozano Rodriguez. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Integración de un sistema de visión artificial a una plataforma móvil para la navegación autónoma. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2012, . *Persona orientada:* Adriana Riveros y Natalia Salas , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Modelado, diseño y simulación del control para un dirigible de interiores. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2010, . *Persona orientada:* Johanna Alexandra García y Leidy Johana Mendoza. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño y construcción de plataforma móvil teleoperada y con realimentación visual para incursión en ambientes poco estructurados. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2009, . *Persona orientada:* Juan Camilo Hernández Mejía. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

● **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Modelado y control difuso de las fases de despegue y aterrizaje de un dirigible no rígido. Universidad De Los Andes - Uniandes Estado: Tesis concluida Eléctrica y Electrónica ,2006, . *Persona orientada:* Jaime Andrés Ordóñez Vargas. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Construcción de la estructura, instrumentación electrónica y visualización en 3D de una plataforma aérea tipo QuadRotor. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2011, . *Persona orientada:* Carlos Guzmán Saavedra y William Mendoza Aragón. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Estudio y diseño de un control multivariable para una plataforma aérea Uran. Universidad De Los Andes - Uniandes Estado: Tesis concluida Magister en Ingeniería Eléctrica ,2008, . *Persona orientada:* Zaira Leandra Pinzón Rodríguez , *Dirigió como:* Cotutor/asesor, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño y construcción de un vehículo aéreo no tripulado (UAV) tipo avión radio controlado. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2011, . *Persona orientada:* Erik Torres Gutiérrez. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Plataforma experimental tipo helicóptero para el control de $\dot{\phi}$ y $\dot{\psi}$. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2011, . *Persona orientada:* Cristhian Cristancho Cardozo y Camilo Gil Cárdenas. , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Incursión al diseño y construcción de un robot soccer de la serie F-180 Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2013, . *Persona orientada:* Fabian Parra y Miguel Murilo , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Flotilla de robots para trabajos en robótica cooperativa. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2013, . *Persona orientada:* Manuel Molina y Leonardo Rodríguez , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño y evaluación de desempeño de reguladores para su implementación en aplicaciones de formación de robots terrestres. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Magister en Mecatrónica ,2013, . *Persona orientada:* Adriana Riveros Guevara , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño mecánico y obtención del modelo matemático de un vehículo aéreo no tripulado, para labores de exploración. Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Magister en Mecatrónica ,2013, . *Persona orientada:* Miller Andrés Rocha Castaño , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Rediseño Mecánico de Robot Inspector de Tuberías Hidrosanitarias Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis en curso Ing Mecatrónica ,2013, . *Persona orientada:* Jhonnatan Zamudio , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Implementación de Ardupilot en un UAV tipo Quadrotor para el desarrollo de misiones Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis en curso Ing Mecatrónica ,2013, . *Persona orientada:* Julio Andrés Bolaños Pulido , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajo de grado de maestría o especialidad médica**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño y puesta en funcionamiento de una estación de control en tierra para vehículos aéreos no tripulados (UAV), basada en un servidor WEB Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Magister en Mecatrónica ,2013, . *Persona orientada:* Juan Carlos Sarmiento , *Dirigió como:* Tutor principal, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

JORGE APONTE RODRIGUEZ, LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Diseño de un prototipo de arado para la preparación del suelo en cultivos orgánicos dirigido a pequeños agricultores Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2015, . *Persona orientada:* Oscar Stiven Morales Zapata , *Dirigió como:* Cotutor/asesor, meses

- **Trabajos dirigidos/Tutorías - Trabajos de grado de pregrado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, JORGE APONTE RODRIGUEZ, Diseño de un prototipo para el control de maleza en la preparación del suelo de cultivos orgánicos dirigido a pequeños agricultores Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar Estado: Tesis concluida Ing Mecatrónica ,2015, . *Persona orientada:* David Santiago Sogamoso González , *Dirigió como:* Coturor/asesor, meses

Jurado en comites de evaluación

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Embedded Inertial Navigation System *Tipo de trabajo presentado:* en: Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá *programa académico* Magíster en Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Bumpless Transfer For Switched Systems *Tipo de trabajo presentado:* en: Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá *programa académico* Magíster en Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* On Predictive Control for Hybrid Systems Subject to Variable Time Delays *Tipo de trabajo presentado:* en: Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá *programa académico* Magíster en Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* SNAP ¿ Arquitectura de Supervisión, Navegación y Planificación para un dirigible *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad De Los Andes - Uniandes *programa académico* Magíster en Ingeniería Eléctrica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Fusión sensorica para el direccionamiento de un dirigible. *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad De Los Andes - Uniandes *programa académico* Magíster en Ingeniería Eléctrica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Diseño de un sistema de control de vuelo de un blimp. *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad De Los Andes - Uniandes *programa académico* Magíster en Ingeniería Eléctrica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Control of acoustic parameters related to the impulse response of a room *Tipo de trabajo presentado:* en: Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá *programa académico* Magíster en Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Trajectory Smoothing and Transition Management for a Small Autonomous Helicopter *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Eafit *programa académico* Magíster en Matemáticas aplicadas *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Sistemas sensible a contex: Una implementación con QWERK y VRPN *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad De Los Andes - Uniandes *programa académico* Magíster en Ingeniería de Sistemas y Computación *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Maestría**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Modelado y control cooperativo en formacion de robots moviles no holonomicos *Tipo de trabajo presentado:* en: Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá *programa académico* Magíster en Ingeniería Electrónica *Nombre del orientado:* Flor Angela Bravo

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Doctorado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Titulo:* Métodos Analíticos para mejorar la confiabilidad y seguridad de operación en un Vehículo Aéreo No tripulado de Bajo Costo *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Nacional de Colombia - Sede Bogotá *programa académico* Ingeniería Mecánica y Mecatrónica *Nombre del orientado:*

- **Datos complementarios - Jurado/Comisiones evaluadoras de trabajo de grado - Doctorado**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, *Título:* Estudio de la Dinámica del Rol en la Ejecución de Tareas Remotas para Sistemas Teleoperados. *Tipo de trabajo presentado:* en: Universidad Nacional de Colombia - Sede Bogotá *programa académico* Ingeniería Mecánica y Mecatrónica *Nombre del orientado:*

Participación en comites de evaluación

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluación y selección de propuestas a programa de movilidad internacional de investigadores e innovadores a eventos y estadias de corta duración
en: Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de Investigación: Proceso de evaluación y selección de las propuestas presentadas en la VII convocatoria Ecos-Nord, Colombia-Francia
en: Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de Investigación: Evaluación y selección de propuestas a programa de movilidad internacional de investigadores e investigadores e innovadores a eventos y estadias de corta duración
en: Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de Investigación: Evaluación y selección de propuestas a programa de movilidad internacional
en: Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de Investigación: Evaluación y selección de propuestas a programa de movilidad internacional
en: Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador artículo: Time-Optimal Manipulator Control of a Free-Floating Space Robot with Constraint on Reaction Torque.
en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador artículo: Vibration Suppression Control of a Flexible Arm Using Image Features of Unknown Objects.
en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador artículo: Algoritmo en dsPIC para Controlar una Estructura Tipo Péndulo Invertido Montada Sobre un Móvil de Dos Ruedas
en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador artículo: Simulación de un robot bípedo con seis grados de libertad
en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador artículo: Diagnostico y simulación neuropsicológica de patrones de comportamiento para la ejecución de cualquier actividad humana implementando karel the robot y la programación neurolingüística
en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador artículo: A new task consistent overturn prevention algorithm for redundant mobile modular manipulators

en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador artículo: Identification of a small unmanned helicopter model using genetic

en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de Investigación: Proceso de evaluación y selección de las propuestas presentadas en la VII convocatoria Ecos-Nord, Colombia- Francia

en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Profesor titular**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de Investigación: Evaluación y selección de propuestas a programa de movilidad internacional de investigadores e innovadores a eventos y estadias de corta duración

en:

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de Investigación Científica y Tecnológica: Procesos de evaluación de proyectos que aplican Ley 633 de 2000

en: Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias

- **Datos complementarios - Participación en comités de evaluación - Otra**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluador de proyectos de investigación: Evaluación y selección de propuestas a programa de movilidad internacional de investigadores e innovadores a eventos y estadias de corta duración

en: Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias

Par evaluador

Ámbito: Nacional *Par evaluador de:* Proyecto *Institución:* Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias, 2012, Marzo

Ámbito: Internacional *Par evaluador de:* Proyecto *Institución:* Departamento Administrativo de Ciencia, Tecnología e Innovación, Colciencias, 2009, Septiembre

Eventos científicos

1 Nombre del evento ANDESCON 2004 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:* 2004-08-10 00:00:00.0, 2004-08-13 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:* Modelado y Control de un Vehículo Aéreo *Tipo de producto:* Demás trabajos - Demás trabajos - Póster

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:* Universidad De Los Andes - Uniandes *Tipo de producto:* Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:* LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:* Ponente

2 Nombre del evento VII Conferencia Iberoamericana en Sistemas, Cibernética e Informática (CISCI 2008) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:* 2008-06-29 00:00:00.0, 2008-07-02 00:00:00.0 *en* Orlando -

Productos asociados

- *Nombre del producto:* Dos técnicas de control para un dirigible en su fase de vuelo crucero. In 7ma Conferencia Iberoamericana en Sistemas, Cibernética e Informática (CISCI-2008). 29 de Junio al 2 de Julio de 2008, Orlando-Florida, USA. ISBN10: 1-934272-50-7, ISBN13: 978-1-934272-50-3 *Tipo de producto:* Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:* Planificación optima de la trayectoria para la navegación de un dirigible en el plano 2D. In 7ma Conferencia Iberoamericana en Sistemas, Cibernética e Informática (CISCI-2008). 29 de Junio al 2 de Julio de 2008, Orlando-Florida, USA. ISBN10: 1-934272-50-7, ISBN13: 978-1-934272-50-3 *Tipo de producto:* Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*The International Institute of Informatics and Cybernetics *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

3 *Nombre del evento*23th International Conference on CAD/CAM Robotics and Factories of the Future ISPE *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2007-08-16 00:00:00.0, 2007-08-18 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Control of an unanimated airship in cruise flight phase. 23th International Conference on CAD/CAM Robotics and Factories of the Future ISPE. Bogotá 2007. ISBN:978-958-978-597-3 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Path planning with dynamic constrain of an airship in cruise flight phase. 23th International Conference on CAD/CAM Robotics and Factories of the Future ISPE. Bogotá 2007. ISBN:978-958-978-597-3 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

4 *Nombre del evento*VIII Congreso de la Asociación Colombiana de Automática (ACA 2009) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2009-04-02 00:00:00.0, 2009-04-03 00:00:00.0 *en* CARTAGENA DE INDIAS -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Modelado de un Sistema de Manufactura Flexible con procesos concurrentes y recursos compartidos mediante Sistemas a Eventos Discretos. ISBN:978-958-8387-23-91 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Tecnológica de Bolívar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

5 *Nombre del evento*ANDESCON 2010 *Tipo de evento:* Otro *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2010-09-14 00:00:00.0, 2010-09-16 00:00:00.0 *en* BARRANQUILLA -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Proposal of an Energy Management Architecture Applied into a Regenerative Braking System. ISBN: 978-1-4244-6741-9 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Design and construction of a teleoperated mobile platform or Incursion in unstructured environments ISBN: 978-1-4244-6741-9 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Hardware and software architecture of a mobile robot with anthropomorphic arm. ISBN: 978-1-4244-6741-9 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

6 *Nombre del evento*X Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica (CIBIM) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2011-09-04 00:00:00.0, 2011-09-07 00:00:00.0 *en* Porto -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Diseño y construcción de un vehículo aéreo no tripulado (UAV) tipo avión radio controlado *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidade Do Porto *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

7 Nombre del eventoIEEE LARC & CCAC 2011 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2011-10-01 00:00:00.0, 2011-10-04 00:00:00.0 *en* CALI - *Instalaciones de la PUJ*

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Implementation and Validation of a Micropilot control system for Vector-P aircraft in Flight Level *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*SADA Sistema de Adquisición de Datos para una Aeronave no tripulada *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Modeling and Control of a Lower Member Assisting Mechanism *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora
- *Nombre de la institución:*Pontificia Universidad Javeriana - Puj - Sede Bogotá *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

8 Nombre del eventoFirst International Conference on Advanced Mechatronics, Design, and Manufacturing Technology - AMDM 2012 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2012-09-05 00:00:00.0, 2012-09-07 00:00:00.0 *en* PEREIRA -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*GenoM como herramienta de programación de Robots *Tipo de producto:*Demás trabajos - Demás trabajos - Póster

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:* *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*CRHISTIAN CAMILO SEGURA GOMEZ *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Asistente

9 Nombre del eventoElectronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference 2008 (CERMA 2008) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2008-09-30 00:00:00.0, 2008-10-03 00:00:00.0 *en* Cuernavaca - Morelos -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Nonlinear control of the airship cruise plight phase with dynamical decouplingIn Electronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference 2008 (CERMA 2008). 30 Sep. a 03 Oct de 2008, Cuernavaca - Morelos, Mexico. ISBN978-0-7695-3320-9. *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Model and Implementation of MasterSlave Basic Goniometric System for Real Time Control of a Mini Humanoid Robot. *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

10 Nombre del eventoIEEE Colombian Workshop on Robotics and Automation (CWRA 2008) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2008-08-13 00:00:00.0, 2008-08-15 00:00:00.0 *en* CALI -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Control de un dirigible en fase de vuelo crucero con desacople dinámico. In IEEE Colombian Workshop on Robotics and Automation CWRA-2008). 13 a 15 de Agosto de 2008, Cali, Colombia. ISBN: 978-958-8122-75-5 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

11 Nombre del evento2º Conferencia/Workshop de Vehículos/Sistemas No Tripulados de América Latina *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2008-08-05 00:00:00.0, 2008-08-07 00:00:00.0 *en* Ciudad de Panamá -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Control of airship cruise flight phase with dynamic decoupling. In 2º Conferencia/Workshop de Vehículos/Sistemas No Tripulados de América Latina. 5 a 7 de Agosto de 2008, Ciudad de Panamá, Panamá. ISBN: 978-987-24592-0-8 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

12 Nombre del eventoIEEE Colombian Workshop on Robotics and Automation (CWRA-2007) *Tipo de evento:* Taller *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2007-06-01 00:00:00.0, 2007-06-03 00:00:00.0 *en* CARTAGENA DE INDIAS -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Two control techniques for the airship's cruise flight phase. In IEEE Colombian Workshop on Robotics and Automation CWRA-2007). Cartagena, Colombia. ISBN:978-958-97865-8-1 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

13 Nombre del eventoVII Congreso de la Asociación Colombiana de Automática (ACA 2007) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2007-03-21 00:00:00.0, 2007-03-24 00:00:00.0 *en* CALI -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Caracterización y control de los propulsores de un dirigible (ACA, 2007. ISBN:978-958-44-0805-1). *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Estrategia de control y planificación para la navegación de un dirigible (ACA, 2007. ISBN:978-958-44-0805-1) *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

14 Nombre del eventoV Congreso internacional Electrónica y tecnologías de avanzada *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2006-08-01 00:00:00.0, 2006-08-03 00:00:00.0 *en* PAMPLONA -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Fuzzy identification and parallel distributed compensation for cruise flight phase of a blimp. In V Congreso internacional Electrónica y tecnologías de avanzada. Pamplona, Colombia. Aug 2006. ISBN: 958-97105-7-3 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Reducing Power Consumption, Weight, and Size of Electronics aboard an Unmanned Robotic Airship. In V Congreso internacional Electrónica y tecnologías de avanzada. Pamplona, Colombia. Aug 2006. ISBN: 958-97105-7-3 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Identificación y control en línea para sistemas lineales empleando técnicas de control adaptativo. In V Congreso internacional Electrónica y tecnologías de avanzada. Pamplona, Colombia. Aug 2006. ISBN: 958-97105-7-3 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*HOSPITAL DE USAQUEN I NIVEL E.S.E. *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

15 Nombre del eventoIEEE Colombian Workshop on Robotics and Automation (CWRA-2006) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2006-08-01 00:00:00.0, 2006-08-03 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Modeling and fuzzy control of the takeoff and landing Phases of a non-rigid blimp (UrAn). In IEEE (CWRA2006 - ISBN: 978-958-97921-9-3). Bogotá, Colombia. Aug 2006 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

16 Nombre del eventoVI Congreso de la Asociación Colombiana de Automática (ACA 2004) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2004-01-01 00:00:00.0, 2004-01-03 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Modelado y Control de un Dirigible *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

17 Nombre del eventoIEEE/RSJ IROS 2005 workshop on Robot Vision for Space Applications *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2005-08-01 00:00:00.0, 2005-08-03 00:00:00.0 *en* Edmonton, Alberta -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Estimation of the aerodynamical parameters of an experimental airship *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

18 Nombre del eventoEDSYS 2005 *Tipo de evento:* Otro *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2005-01-01 00:00:00.0, 2005-01-03 00:00:00.0 *en* Toulouse, Francia -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Stratégie de navigation et commande d'un dirigeable *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*LAAS - Uniandes *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

19 Nombre del eventoIEEE Colombian Workshop on Robotics and Automation (CWRA-2005) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2005-08-01 00:00:00.0, 2005-08-03 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Planificación de la trayectoria de vuelo para un dirigible en el plano horizontal. *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

20 Nombre del eventoSimposio NI *Tipo de evento:* Simposio *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2002-01-01 00:00:00.0, 2002-01-03 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Identificación y control de procesos usando LabView *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*National Instruments *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

21 Nombre del eventoIX congreso latinoamericano de control automático, IV congreso de la asociación colombiana de automática *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2000-11-01 00:00:00.0, 2000-11-03 00:00:00.0 *en* CALI -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Simulación de un entorno y memoria virtual para una plataforma Khepera *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*IFAC y ACA *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

22 Nombre del eventoWorkshop Robocontrol 08, 3rd applied robotics and collabotative systems engineering with emphasis in Industrial Applications and Educational Environments Workshop *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2008-12-04 00:00:00.0, 2008-12-05 00:00:00.0 *en* San Carlos -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Development and implementation of an immersive and interactive a low cost flight simulator, ISBN:1981-8602 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

23 Nombre del eventoXIII Congreso Latinoamericano de Control Automático - VI Congreso Venezolano de Automatización y Control *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2008-11-25 00:00:00.0, 2008-11-28 00:00:00.0 *en* Merida -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Diseño de un control con desacople para una plataforma aérea tipo dirigible no rígido en fase de vuelo crucero. ISBN 978-980- ISSN 11-1224-2 *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad De Los Andes - Uniandes *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

24 Nombre del eventoForo en Ciencia y Tecnología: Tendencias de I+D+i en la Aeronáutica Militar *Tipo de evento:* Otro *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2008-06-01 00:00:00.0, 2008-06-03 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Tendencias tecnológicas en la aeronáutica militar. *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

25 Nombre del eventoIEEE Colombian Workshop on robotics and Automation (CWRA-2009) - ISBN: 978-958-8403-18-2 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Nacional *Realizado el:*2009-08-12 00:00:00.0, 2009-08-14 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Diseño y construcción de una plataforma aérea tipo ¿QuadRotor¿ *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Modelado y Simulación Aerodinámica de una Plataforma Tipo UAV para Tareas de Vigilancia *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Construcción de una plataforma Móvil Teleoperada para Incursión en Ambientes Poco Estructurados *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Diseño de una Plataforma Móvil con Manipulador Antropomórfico Parte I *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

26 Nombre del eventoX Congreso Internacional de Electrónica y Tecnologías de Avanzada (CIETA 2014) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2014-03-26 00:00:00.0, 2014-03-28 00:00:00.0 *en* PAMPLONA -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Modeling and Paths Planning for Cooperative Robotics Training in Mobile Robots *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Modeling and Paths Planning for Cooperative Robotics Training in Mobile Robots *Tipo de producto:*Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad De Pamplona - Udp *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*LEONARDO RODRIGUEZ *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*MANUEL ALEJANDRO MOLINA VILLA *Rol en el evento:*Ponente

27 Nombre del evento10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2013) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2013-07-29 00:00:00.0, 2013-07-31 00:00:00.0 *en* Reykjavik -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Approximation to quadrotor control based on simplified dynamic models to reduce computational cost *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Approximation to quadrotor control based on simplified dynamic models to reduce computational cost *Tipo de producto:*Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Institute Of Electrical And Electronics Engineers-IEEE *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Organizador

28 Nombre del eventoIII Congreso Internacional de Ingeniería Mecatrónica y Automatización, CIIMA 2014 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional

Realizado el:2014-10-22 00:00:00.0, 2014-10-24 00:00:00.0 en CARTAGENA DE INDIAS - Universidad Tecnológica de Bolívar

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Decentralized cooperative control technique for non-holonomic mobile formation *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Modelo Dinámico de la Suspensión de un Robot de Tracción Tipo Oruga *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Integración de un ArduPilot a un QuadRotor para la realización de misiones *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Localization and Mapping Aproximation for Autonomous Ground Platforms, Implementing SLAM Algorithms *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Tecnológica de Bolívar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

29 *Nombre del evento*IV Congreso Internacional de Ingeniería Mecatrónica y Automatización, CIIMA 2015 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional
Realizado el:2015-10-21 00:00:00.0, 2015-10-23 00:00:00.0 en MEDELLÍN - Escuela de Ingeniería de Antioquia

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Integración de la Mecatronica al desarrollo de la Agricultura de precisión aplicada al control mecánico de maleza *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Control y Estabilización de Altura de un Quadrotor por Modos Deslizantes *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*Sistema de Transporte Cooperativo Desarrollado Para un Grupo de Robots Móviles No-Holonómicos Usando el Método Líder Virtual. *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo
- *Nombre del producto:*ANÁLISIS ESTÁTICO DE SISTEMA DE FIJACIÓN PARA ASEGURAR CENTRO EN ENTORNOS CILÍNDRICOS *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Escuela De Ingeniería De Antioquia - E.I.A. *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*CAMILO ANDRES PULIDO ROJAS *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*CRISTIAN LEON USECHE *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Asistente , Organizador

30 *Nombre del evento*2nd IFAC Workshop on Research, Education and Development of Unmanned Aerial Systems *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional
Realizado el:2013-11-20 00:00:00.0, 2013-11-22 00:00:00.0 en Compiegne -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Concept design for an unmanned aerial vehicle that will perform exploration missions in Colombia *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*MILLER ANDRES ROCHA CASTANO *Rol en el evento:*Ponente

31 *Nombre del evento*22nd International Congress of Mechanical Engineering (COBEM 2013) *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional
Realizado el:2013-11-03 00:00:00.0, 2013-11-07 00:00:00.0 en São Paulo -

Productos asociados

- *Nombre del producto:*AN APPROACH TO THE FUSION SENSOR FOR AERIAL PLATFORMS *Tipo de producto:*Producción bibliográfica - Trabajos en eventos (Capítulos de memoria) - Completo

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*ANDRES MAURICIO CASTRO PESCADOR *Rol en el evento:*Ponente
- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

32 Nombre del eventoIEEE Colombian Conference on Robotics and Automation (CCRA 2016) - ISBN:978-1-5090-3786-5 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2016-09-29 00:00:00.0, 2016-09-30 00:00:00.0 *en* BOGOTÁ, D.C. - *Sergio Arboleda*

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Procesamiento de imágenes para la identificación de plagas en los cultivos de espinaca *Tipo de producto:*Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

33 Nombre del eventoCONGRESO INTERNACIONAL DE INGENIERÍA MECATRÓNICA Y AUTOMATIZACIÓN ¿ CIIMA 2016 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2016-10-27 00:00:00.0, 2016-10-28 00:00:00.0 *en* BUCARAMANGA - *Universidad Santo Tomas - Bucaramanga*

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Control de trayectoria en un plano XY por técnicas de descenso empinado. XY plane Path Planning by steep descent techniques *Tipo de producto:*Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

34 Nombre del eventoV CONGRESO INTERNACIONAL DE INGENIERÍA MECATRÓNICA Y AUTOMATIZACIÓN ¿ CIIMA 2016 *Tipo de evento:* Congreso *Ámbito:* Internacional *Realizado el:*2016-10-27 00:00:00.0, 2016-10-28 00:00:00.0 *en* BUCARAMANGA - *Universidad Santo Tomas - Bucaramanga*

Productos asociados

- *Nombre del producto:*Control óptimo de trayectoria de un multirrotor *Tipo de producto:*Producción técnica - Presentación de trabajo - Ponencia

Instituciones asociadas

- *Nombre de la institución:*Universidad Militar Nueva Granada - Unimilitar *Tipo de producto:*Patrocinadora

Participantes

- *Nombre:*LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN *Rol en el evento:*Ponente

Artículos

-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, LUCIO ROJAS CORTES, "El Mundo Natural de los Seres Vivos, un Modelo Perfecto de las Matemáticas" . En: Colombia








Ciencia E Ingeniería Neogranadina *ISSN:* 0124-8170 *ed:* Prueba v.11 *fasc.N/A* p.49 - 53 ,2001, *DOI:*

Palabras:

Mundo Natural de los Seres Vivos, Herramientas Matemáticas,

Sectores:

Educación,

-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**
LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, OSCAR AVILES S, PAOLA A NINO S, "Identificación de Parámetros de Sistemas Dinámicos" . En: Colombia Ciencia E Ingeniería Neogranadina ISSN: 0124-8170 ed: Prueba v.12 fasc.N/A p.41 - 51 ,2002, DOI:
Palabras:
Sistema Dinámico, Modelamiento, Identificación, Control Análogo, Control Digital,
Sectores:
Aeronáutica y espacio, Educación,
-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**
LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, NELSON MUNOZ CEBALLOS, "Aproximación al control de la fase de vuelo de un dirigible." . En: Colombia Ciencia E Ingeniería Neogranadina ISSN: 0124-8170 ed: Prueba v.18 fasc.1 p.51 - 73 ,2008, DOI:
Palabras:
Plataformas aéreas, Dirigible, Control PID, GPC, Control no lineal, Modelado, Fase de vuelo crucero,
Sectores:
Aeronáutica y espacio,
-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**
LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, PAOLA A NINO S, NELSON MUNOZ CEBALLOS, "Planificación de trayectorias para un robot tipo con restricciones dinámicas. " . En: Colombia Ciencia E Ingeniería Neogranadina ISSN: 0124-8170 ed: Prueba v.18 fasc.1 p.75 - 94 ,2008, DOI:
Palabras:
modelo, configuración, control optimo, restricción, Planificación,
Sectores:
Aeronáutica y espacio,
-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**
LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, JOHANNA STELLA CASTELLANOS ARIAS, "Modelado con redes de Petri e implementación con Grafcet de un sistema de manufactura flexible con procesos concurrentes y recursos compartidos" . En: Colombia Ciencia E Ingeniería Neogranadina ISSN: 0124-8170 ed: Prueba v.20 fasc.1 p.61 - 75 ,2010, DOI:
-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**
LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, ADRIANA RIVEROS GUEVARA, CINDY NATALIA SALAS LOPEZ, "Aproximación a la navegación autónoma de una plataforma móvil mediante visión estereoscópica artificial" . En: Colombia Ciencia E Ingeniería Neogranadina ISSN: 0124-8170 ed: Prueba v.22 fasc.2 p.111 - 129 ,2012, DOI:
-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**
LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, CRISTHIAN ANDREY CRISTANCHO CARDOZO, CAMILO ANDRES GIL CARDENAS, "Diseño e implementación de una plataforma experimental de dos grados de libertad controlada por dos técnicas: PID y lógica difusa" . En: Colombia Ciencia E Ingeniería Neogranadina ISSN: 0124-8170 ed: Prueba v.24 fasc.1 p.99 - 115 ,2014, DOI:
Palabras:
Sistema de dos grados de libertad, Sistemas aéreos no tripulados, Linealización por series de Taylor, Control PID, Control Difuso,
-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**
ADRIANA RIVEROS GUEVARA, LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, "Formación de robots móviles mediante el uso de controladores" . En: Colombia Ingenierías Usbmed ISSN: 2027-5846 ed: UNIVERSIDAD DE SAN BUENAVENTURA v.4 fasc.2 p.62 - 65 ,2013, DOI:
Palabras:
Lider-Seguidor, Regulador, Robot no holonómico, Sistemas multi-agente,
-  **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, MANUEL ALEJANDRO MOLINA VILLA, EDGAR LEONARDO RODRIGUEZ, "Seguimiento de trayectorias con un robot móvil de configuración diferencial" . En: Colombia Ingenierías Usbmed *ISSN: 2027-5846* ed: UNIVERSIDAD DE SAN BUENAVENTURA v.5 *fasc.1* p.26 - 34 ,2014, *DOI:*
Palabras:
 trayectoria, Robótica Movil, Seguimiento de trayectorias, Configuración diferencial,



● **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, "Modelado y control de un prototipo de aeronave no tripulado de ala fija" . En: Colombia Revista Politecnica *ISSN: 1900-2351* ed: Politecnico Colombiano Jaime Isaza Cadavid v.19 *fasc.* p.9 - 18 ,2014, *DOI:*



● **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, MANUEL ALEJANDRO MOLINA VILLA, NELSON FERNANDO VELASCO TOLEDO, DANIEL RICARDO AVENDANO FLOREZ, "Fuzzy logic controller for cooperative mobile robotics implemented in leader-follower formation approach" . En: Colombia Revista Facultad De Ingenieria *ISSN: 0120-6230* ed: Editorial Universidad de Antioquia v.76 *fasc.* p.19 - 29 ,2015, *DOI:*

● **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

MILLER ANDRES ROCHA CASTANO, LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, "Concept design for an unmanned aerial vehicle that will perform exploration missions in Colombia" . En: Francia Ifac Proceedings Volumes (Ifac-Papersonline) *ISSN: 1474-6670* ed: Ifac v.N/A *fasc.* p.193 - 197 ,2013, *DOI: 10.3182/20131120-3-FR-4045.90001*

● **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, "Non linear control of a robotic arm for pipeline reparation" . En: Francia Ieee America Latina *ISSN: 1548-0992* ed: Internet v.14 *fasc.12* p.4681 - 4687 ,2016, *DOI:*

● **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, "Implementación de ROS en sistema de control para un seguidor de personas usando robot Pioneer 3-DX" . En: Francia Uis Ingenierías *ISSN: 1657-4583* ed: Publicaciones Uis v.15 *fasc.2* p.5 - 9 ,2016, *DOI:*

● **Producción bibliográfica - Artículo - Publicado en revista especializada**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, "Machine vision system for weed detection using image filtering in vegetables crops" . En: Francia Revista Facultad De Ingenieria *ISSN: 0120-6230* ed: Editorial Universidad de Antioquia v.80 *fasc.* p.124 - 130 ,2016, *DOI:*

Capitulos de libro

- LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, ANIBAL OLLERO, SIMON LACROIX, "Airship Control" Multiple Heterogeneous Unmanned Aerial Vehicles . En: Alemania *ISBN: 3-540-73957-2* ed: , v.37 , p.147 - 188 37 ,2007
Palabras:
 Airship, modelling, estimation, fusion and identification, control, nonlinear systems and sub-actuated system, autonomous flight, path planning and following,
Areas:
 Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica,
Sectores:
 Aeronáutica y espacio,

Softwares

● **Producción técnica - Softwares - Computacional**

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, ALAIN GAUTHIER, SIMON LACROIX, Arquitectura de programación de robots, *Nombre comercial:* Arquitectura

de programación de robots, *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,2006, .*plataforma:* PC104, .*ambiente:* Linux,
Palabras:
 Arquitectura de programación de robots, Open GenoM, LAAS, Módulos de control, estimación y comunicación sens,
Áreas:
 Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica,
Sectores:
 Aeronáutica y espacio, Educación,

Prototipos

● Producción técnica - Prototipo - Industrial

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, OH OH, Reflectómetro en el Dominio del Tiempo (TDR), *Nombre comercial:* , *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,1999,
Palabras:
 TDR, Líneas de Transmisión,
Áreas:
 Ingeniería y Tecnología -- Ingenierías Eléctrica, Electrónica e Informática -- Ingeniería Eléctrica y Electrónica,
Sectores:
 Otros sectores - Industria Electro-Electrónica,

Productos tecnológicos

● Producción técnica - Productos tecnológicos - Otro

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Prototipo UAV de vigilancia, *Nombre comercial:* UAV de vigilancia, *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,2013,

● Producción técnica - Productos tecnológicos - Otro

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, UAV de inspección, *Nombre comercial:* UAV de inspección, *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,2014,

● Producción técnica - Productos tecnológicos - Otro

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Robot de inspección de tuberías, *Nombre comercial:* Robot de inspección de tuberías, *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,2014,

● Producción técnica - Productos tecnológicos - Otro

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Robot de reparación de tuberías, *Nombre comercial:* Robot de reparación de tuberías, *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,2014,

Diseño industrial

● Producción técnica - Diseño Industrial

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, MILLER ANDRES ROCHA CASTANO, JORGE SOFRONY ESMERAL, CARLOS ALBERTO PARRA RODRIGUEZ, Avión no Tripulado para Inspección de Infraestructuras, *Nombre comercial:* , *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,2015,

● Producción técnica - Diseño Industrial

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, WILLIAM GOMEZ RIVERA, ERIK GIOVANNY TORRES GUTIERREZ, Avón no Tripulado de Ensamble Modular, *Nombre comercial:* , *contrato/registro:* , . En: Colombia, ,2015,

Trabajos técnicos

● Producción técnica - Consultoría Científico Tecnológica e Informe Técnico - Servicios de Proyectos de I+D+I

LEONARDO ENRIQUE SOLAQUE GUZMAN, Evaluación técnica del proyecto Sianex, según el ante-proyecto presentado ante Colciencias y que hace parte del convenio especial de Cooperación No. 349, *Nombre comercial:* , *contrato/registro:* 003, . En: Colombia, ,2013, 1 meses p.0

Talleres Creativos

Proyectos

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Apoyo al proyecto del grupo VOLTA - Simulador de vuelo

Inicio: Enero 2008 *Duración* 0

Resumen Dentro del posicionamiento de la estructura, donde se aloja la cabina, se debe hacer el control de posición y seguimiento de una orientación (pitch, yaw, roll), según lo especifique el software que ilustra la aplicación de vuelo.

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (QuadRotor), radio-controlado y con asistencia en vuelo - Fase I

Inicio: Enero 2009 *Fin proyectado:* Julio 2010 *Duración* 12

Resumen Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (QuadRotor), radio-controlado y con asistencia en vuelo

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (UAV), radio-controlado y con asistencia en vuelo Fase I

Inicio: Enero 2009 *Fin proyectado:* Julio 2010 *Duración* 12

Resumen Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (UAV), radio-controlado y con asistencia en vuelo

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Diseño e implementación de un sistema de control robusto para el seguimiento de trayectorias en una plataforma aérea tipo Hexacóptero para el monitoreo y vigilancia en zonas de difícil acceso

Inicio: Febrero 2016 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación, desarrollo e Innovación

Vehículo móvil para transporte y control de cañón disruptor +A6:G21

Inicio: Enero 2009 *Fin proyectado:* Diciembre 2009 *Fin:* Enero 2010 *Duración* 12

Resumen Vehículo móvil para transporte y control de cañón disruptor +A6:G21

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Modelo e implementación de un sistema maestro esclavo para un robot humanoide tele-operado.

Inicio: Enero 2008 *Fin proyectado:* Diciembre 2008 *Fin:* Diciembre 2008 *Duración* 6

Resumen Modelo e implementación de un sistema maestro esclavo para un robot humanoide tele-operado.

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (UAV), radio-controlado y con asistencia en vuelo - Fase II

Inicio: Enero 2010 *Fin proyectado:* Julio 2011 *Duración* 0

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (QuadRotor), radio-controlado y con asistencia en vuelo - Fase II

Inicio: Enero 2010 *Fin proyectado:* Julio 2011 *Fin:* Enero 2011 *Duración* 0

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (UAV), radio-controlado y con asistencia en vuelo - Fase III

Inicio: Enero 2012 *Fin:* Enero 2013 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación, desarrollo e Innovación

Diseño y construcción de una plataforma robótica de exploración y reparación de tuberías hidrosanitarias, operada remotamente

Inicio: Octubre 2012 *Fin:* Diciembre 2015 *Duración* 36

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación, desarrollo e Innovación

Diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado, UAV, con asistencia en vuelo para el monitoreo de redes de transporte eléctrico e hidrocarburos

Inicio: Octubre 2012 *Fin:* Diciembre 2014 *Duración* 24

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Modelado y control de un dirigible de interiores

Inicio: Junio 2008 *Fin proyectado:* Diciembre 2008 *Fin:* Febrero 2009 *Duración* 8

Resumen Modelo para la implementación de algoritmos de control para dirigibles de interiores

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (UAV), radio-controlado y con asistencia en vuelo Fase III

Inicio: Enero 2008 *Duración* 0

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio de técnicas de control cooperativo descentralizado en formación de robots móviles no holonómicos - Fase I

Inicio: Febrero 2013 *Fin:* Febrero 2014 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio de técnicas de control cooperativo descentralizado en formación de robots móviles no holonómicos - Fase II

Inicio: Febrero 2014 *Fin:* Febrero 2015 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Aproximación a la localización y mapeo desde plataformas aéreas - Fase I

Inicio: Febrero 2014 *Fin:* Febrero 2015 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Airship Control

Inicio: Marzo 2006 *Fin:* Marzo 2007 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Diseño de un sistema para la preparación de suelo de forma automatizada para cultivos orgánicos dirigido a pequeños agricultores. - Fase I

Inicio: Abril 2015 *Fin:* Abril 2017 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Sistema de detección de malezas, suelo compacto, suelo seco, plagas y piedras en los campos de cultivo Fase I

Inicio: Febrero 2015 *Fin:* Febrero 2016 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Aproximación a la localización y mapeo desde plataformas aéreas - Fase II

Inicio: Febrero 2015 *Fin:* Febrero 2016 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio de técnicas de control cooperativo descentralizado en formación de robots móviles no holonómicos - Fase III

Inicio: Febrero 2015 *Fin:* Febrero 2016 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio, diseño y construcción de un robot tipo vehículo aéreo no tripulado (QuadRotor), radio-controlado y con asistencia en vuelo - Fase III

Inicio: Enero 2012 *Fin:* Diciembre 2012 *Duración*

Resumen

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Sistema de desarrollo para el procesamiento en tiempo real de señales

Inicio: Junio 2008 *Fin proyectado:* Diciembre 2008 *Fin:* Febrero 2009 *Duración* 8

Resumen Un sistema que permite el procesamiento de señales en tiempo real

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Sistema móvil teleoperado con retroalimentación visual

Inicio: Junio 2008 *Fin proyectado:* Diciembre 2008 *Fin:* Febrero 2009 *Duración* 8

Resumen Un robot móvil con un sistema de retroalimentación de tipo visual y los algoritmos de control para ser teleoperado

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Modelo de un QuadRotor

Inicio: Junio 2008 *Fin proyectado:* Diciembre 2008 *Fin:* Febrero 2009 *Duración* 8

Resumen Modelo de un QuadRotor para realizar vuelos estacionarios

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Estudio de nuevas plataformas de vuelo para el diseño de un prototipo

Inicio: Octubre 2008 *Fin proyectado:* Marzo 2009 *Duración* 6

Resumen Estudio de nuevas plataformas de vuelo para el diseño de un prototipo.

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Diseño y construcción de un sistema de orientación con sistemas embebidos para un robot

Inicio: Octubre 2008 *Fin proyectado:* Marzo 2009 *Duración* 6

Resumen Sistema de orientación con sistemas embebidos para un robot

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Algoritmos para la fusión de la sensórica embarcada en sistemas móviles

Inicio: Octubre 2008 *Fin proyectado:* Marzo 2009 *Duración* 6

Resumen Algoritmos para la fusión de la sensórica embarcada en sistemas móviles

Tipo de proyecto: Investigación y desarrollo

Diseño de una planta no lineal para pruebas de técnicas no lineales

Inicio: Octubre 2008 *Fin proyectado:* Marzo 2009 *Duración* 6

Resumen Planta no lineal para pruebas de técnicas no lineales