Poza Rica de Hgo., Ver. a 10 de Marzo de 2017

DR. JUAN RODRIGO LAGUNA CAMACHO
DIR. DE LA FAC. DE INGRÍA. MECÁNICA Y ELÉCTRICA
UNIVERSIDAD VERACRUZANA, POZA RICA VER.

PRESENTE

Por medio de la presente me dirijo a usted para infórmale sobre la actividad académica que se realizó durante el viaje de estudios a la ciudad de puebla al Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica (INAOE) al congreso "International Workshop on Vision and Control for Autonomous Drones" durante los días 23 y 24 de febrero del año en curso.

El congreso nos dio un amplio panorama de los progresos de los últimos 10 años en vehículos aéreos no tripulados, revolucionando la capacidad de las plataformas robóticas para mapear ambientes previamente no vistos, mostrando la enorme evolución de la tecnología y la manera de innovar y revolucionar en nuestro campo laboral.

Este congreso de carácter internacional permitió escuchar de manera directa a excelente ponentes que con sus investigaciones siguen innovando el mundo. Esto le da al ingeniero industrial nuevas tendencias para ser innovador y líder en las áreas de investigación y campo a fin.

Algunos temas destacados fueron los siguientes:

- Algoritmos de inteligencia artificial
- Técnicas de control
- Agricultura de precisión
- Técnicas de visión por ordenador
- Generación de un mapa 3D de la escena
- Inspección de estructuras
- Procesamiento de imágenes en tiempo real
- Identificación de objetos peligrosos
- Grabación en cine y noticias de televisión

Sin más por el momento, me despido de usted mediante un cordial saludo y manifestándole mi más alta consideración y respeto distinguidos.

Anexo lista de estudiantes, cartas responsivas, copia INE tutor, copia credencial UV, cartel, programa y evidencia fotográfica.

A T E N T A M E N T E.

_____

Ing. Karlos Reyes Ortega.
Responsable de las EE métodos numéricos y
Algoritmos computacionales y programación

Poza Rica de Hgo., Ver. a 10 de Marzo de 2017

DR. JUAN RODRIGO LAGUNA CAMACHO
DIR. DE LA FAC. DE INGRÍA. MECÁNICA Y ELÉCTRICA
UNIVERSIDAD VERACRUZANA, POZA RICA VER.

PRESENTE

Por medio de la presente me dirijo a usted para infórmale sobre la actividad académica que se realizó durante el viaje de estudios a la ciudad de puebla al Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica (INAOE) al congreso "International Workshop on Vision and Control for Autonomous Drones" durante los días 23 y 24 de febrero del año en curso.

El congreso nos dio un amplio panorama de los progresos de los últimos 10 años en vehículos aéreos no tripulados, revolucionando la capacidad de las plataformas robóticas para mapear ambientes previamente no vistos, mostrando la enorme evolución de la tecnología y la manera de innovar y revolucionar en nuestro campo laboral.

Este congreso de carácter internacional permitió escuchar de manera directa a excelente ponentes que con sus investigaciones siguen innovando el mundo. Esto le da al ingeniero industrial nuevas tendencias para ser innovador y líder en las áreas de investigación y campo a fin.

Algunos temas destacados fueron los siguientes:

- Algoritmos de inteligencia artificial
- Técnicas de control
- Agricultura de precisión
- Técnicas de visión por ordenador
- Generación de un mapa 3D de la escena
- Inspección de estructuras
- Procesamiento de imágenes en tiempo real
- Identificación de objetos peligrosos
- Grabación en cine y noticias de televisión

Sin más por el momento, me despido de usted mediante un cordial saludo y manifestándole mi más alta consideración y respeto distinguidos.

Anexo lista de estudiantes, cartas responsivas, copia INE tutor, copia credencial UV, cartel, programa y evidencia fotográfica.

A T E N T A M E N T E.

Ing. Karlos Reyes Ortega.
Responsable de las EE métodos numéricos y
Algoritmos computacionales y programación

Poza Rica de Hgo., Ver. a 10 de Marzo de 2017

DR. JUAN RODRIGO LAGUNA CAMACHO
DIR. DE LA FAC. DE INGRÍA. MECÁNICA Y ELÉCTRICA
UNIVERSIDAD VERACRUZANA, POZA RICA VER.

PRESENTE

Por medio de la presente me dirijo a usted para infórmale sobre la actividad académica que se realizó durante el viaje de estudios a la ciudad de puebla al Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica (INAOE) al congreso "International Workshop on Vision and Control for Autonomous Drones" durante los días 23 y 24 de febrero del año en curso.

El congreso nos dio un amplio panorama de los progresos de los últimos 10 años en vehículos aéreos no tripulados, revolucionando la capacidad de las plataformas robóticas para mapear ambientes previamente no vistos, mostrando la enorme evolución de la tecnología y la manera de innovar y revolucionar en nuestro campo laboral.

Este congreso de carácter internacional permitió escuchar de manera directa a excelente ponentes que con sus investigaciones siguen innovando el mundo. Esto le da al ingeniero industrial nuevas tendencias para ser innovador y líder en las áreas de investigación y campo a fin.

Algunos temas destacados fueron los siguientes:

- Algoritmos de inteligencia artificial
- Técnicas de control
- Agricultura de precisión
- Técnicas de visión por ordenador
- Generación de un mapa 3D de la escena
- Inspección de estructuras
- Procesamiento de imágenes en tiempo real
- Identificación de objetos peligrosos
- Grabación en cine y noticias de televisión

Sin más por el momento, me despido de usted mediante un cordial saludo y manifestándole mi más alta consideración y respeto distinguidos.

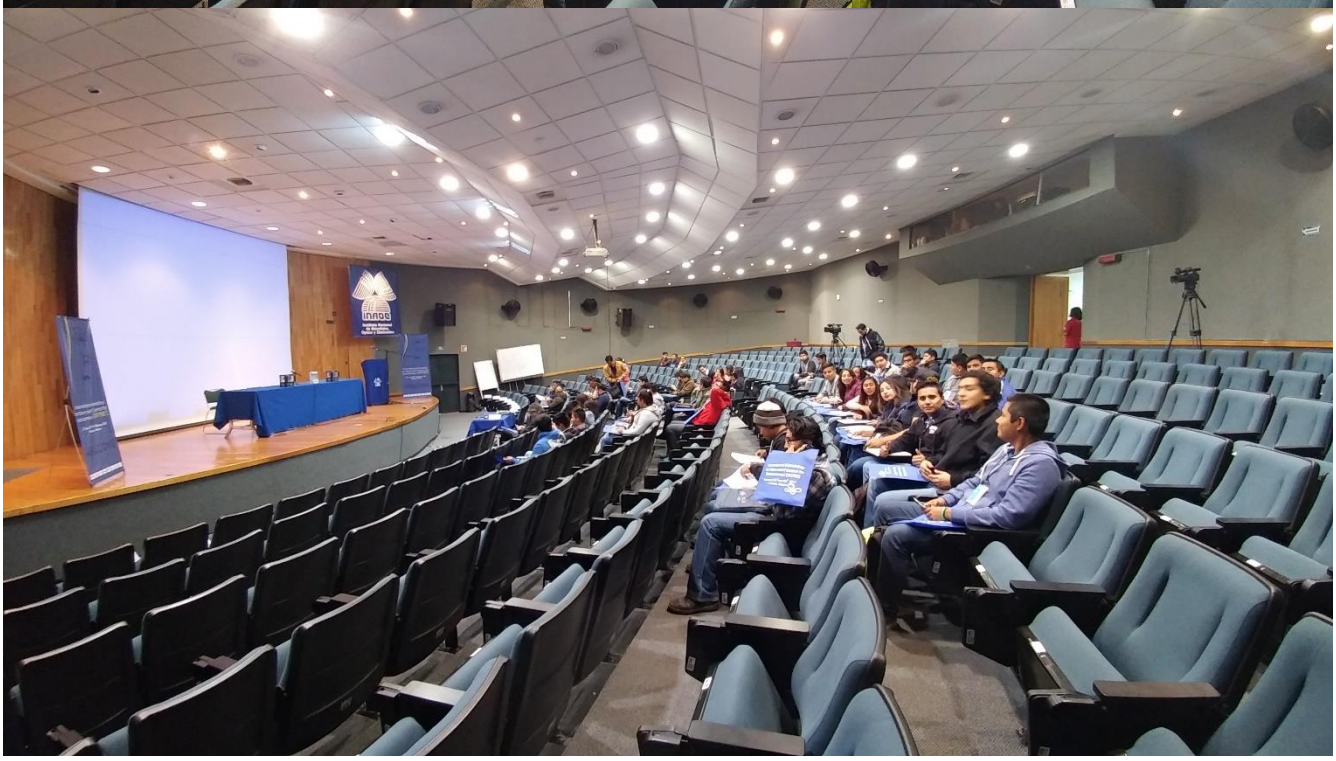
Anexo lista de estudiantes, cartas responsivas, copia INE tutor, copia credencial UV, cartel, programa y evidencia fotográfica.

A T E N T A M E N T E.

Ing. Karlos Reyes Ortega.
Responsable de las EE métodos numéricos y
Algoritmos computacionales y programación

Universidad Veracruzana
POZA RICA, VER.
RECIBIDO
17 MAR 2017
FACULTAD DE INGENIERIA
MECANICA ELECTRICA

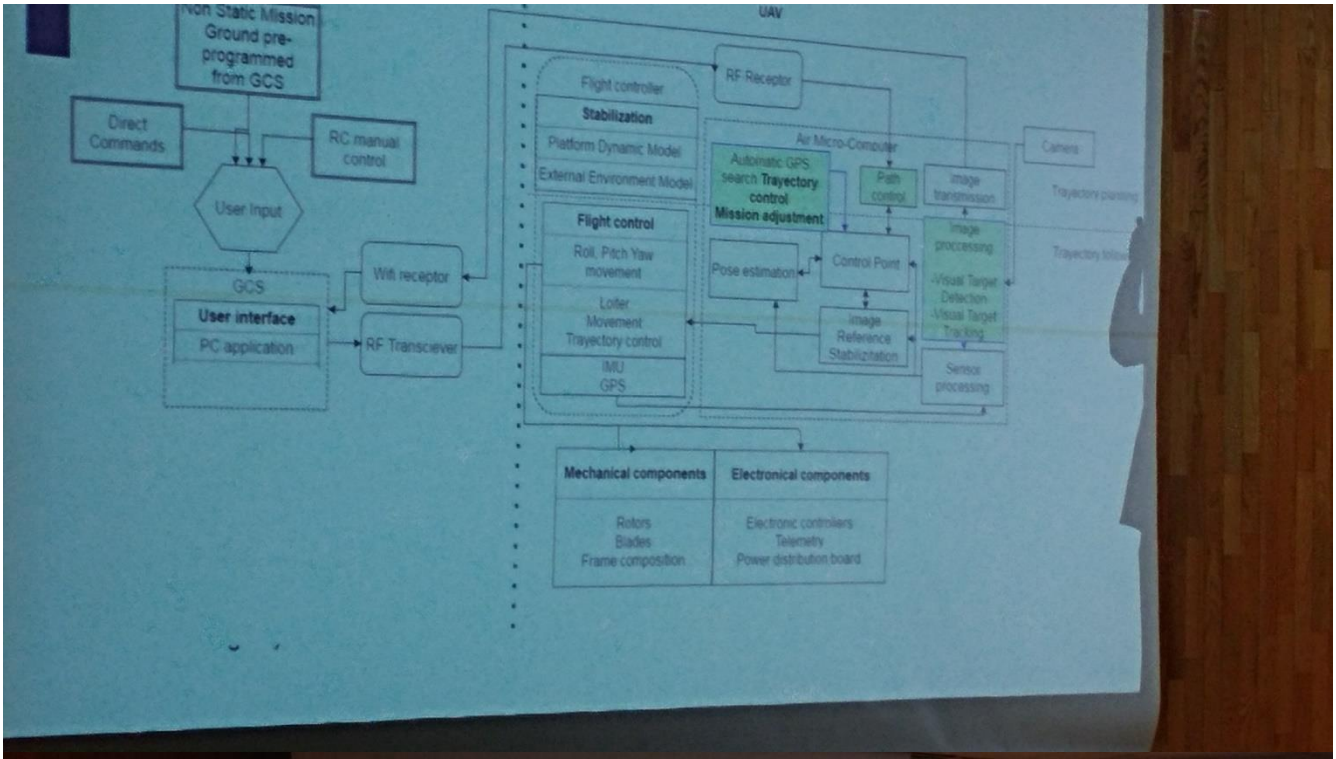
INAOE
Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica
WELCOME

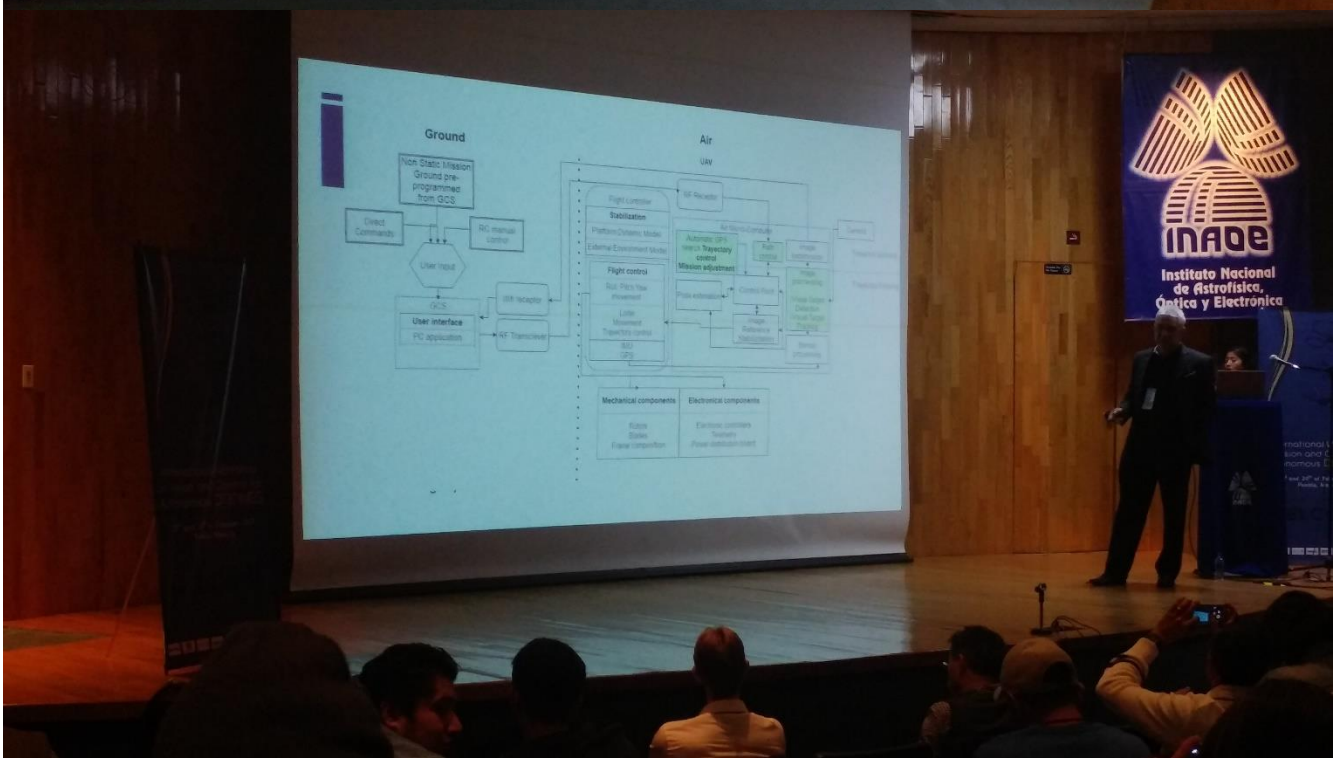

INAOE

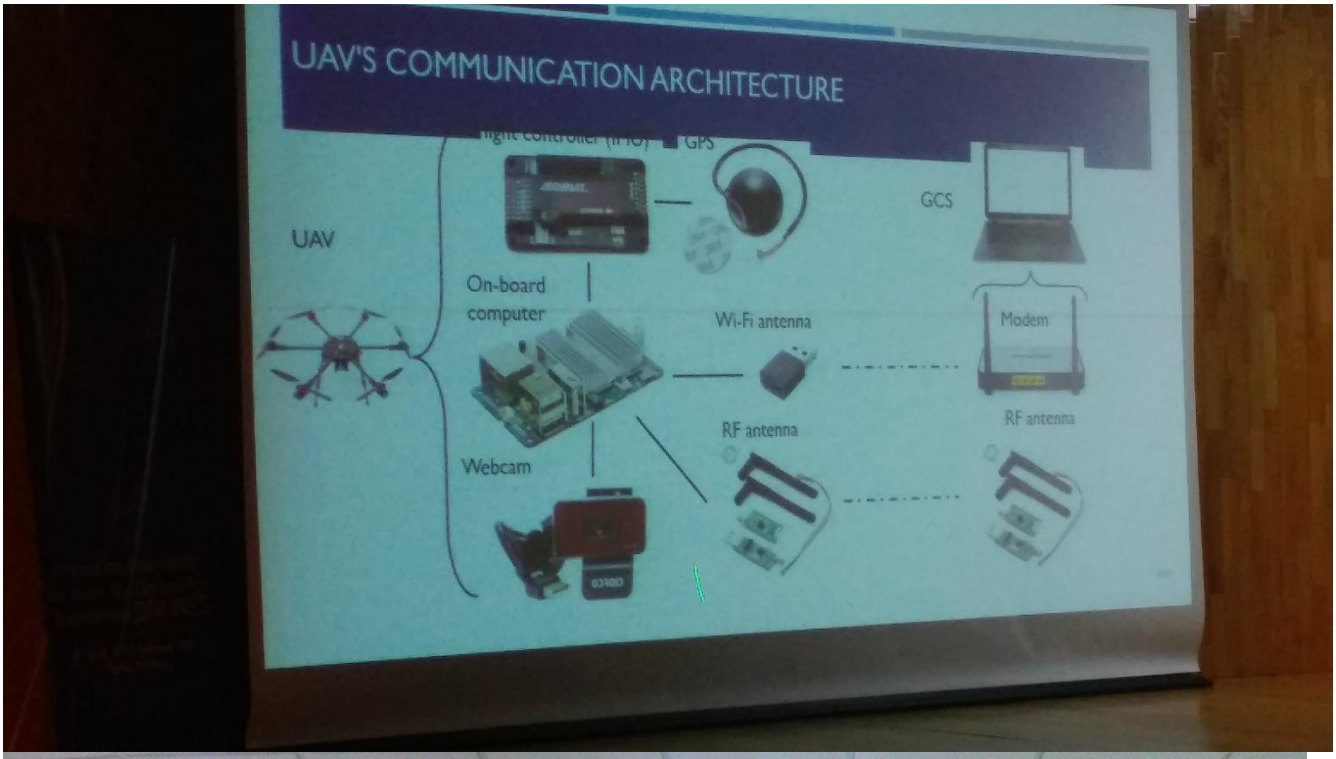
CENTRO DE INFORMACION LUIS ENRIQUE ERR
Juega
con la luz

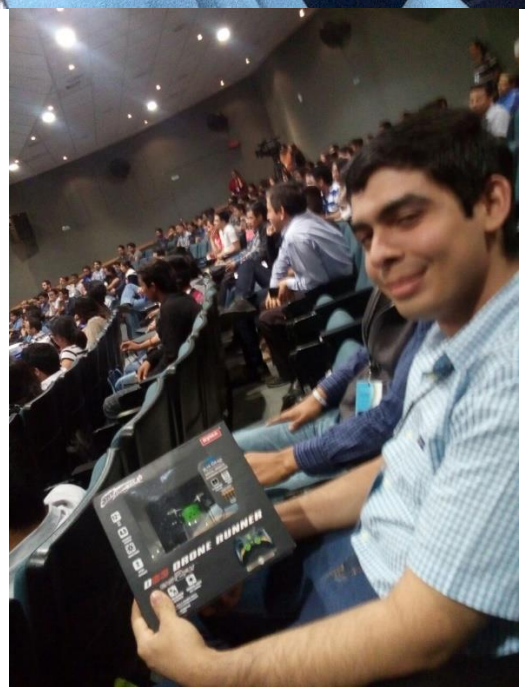
inaoe
Instituto Nacional
de Astrofísica,
Óptica y Electrónica

Keynote Speakers (United Kingdom)
Richard Bostock
Andrew Calway
BLUEBEAR
INAOE
Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica
WELCOME


Non Static Mission
Ground pre-programmed from GCS
Direct Commands
RC manual control
User Input
GCS
User interface
PC application
Wifi receptor
RF Transciever
UAV
Flight controller
Stabilization
Platform Dynamic Model
External Environment Model
Flight control
Roll, Pitch Yaw movement
Loiter
Movement
Trayectory control
IMU
GPS
RF Receptor
Air Micro-Computer
Automatic GPS search Trayectory control
Mission adjustment
Path control
image transmission
Camera
Trayectory planning
Trayectory follow
Pose estimation
Control Point
image processing
-Visual Target Detection
-Visual Target Tracking
Image Reference Stabilization
Sensor processing
Mechanical components
Rotors
Blades
Frame composition
Electronical components
Electronic controllers
Telemetry
Power distribution board


Ground
Air
UAV
INAOE
Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica


UAV'S COMMUNICATION ARCHITECTURE
GPS
GCS
UAV
On-board computer
Wi-Fi antenna
Modem
RF antenna
RF antenna
Webcam


DRONE RUNNER