

Gómez, Juan Carlos

juanca@inti.gob.ar

FORMACION

Ingeniero en Electrónica, UTN - FRBA, 1983

Magister en Ingeniería Biomédica, Universidad Favaloro, 2003

SITUACION DOCENTE ACTUAL

Profesor adjunto interino, Grupo de Inteligencia Artificial y Robótica UTN, "Introducción a la Inteligencia Artificial" y "Aplicaciones de Inteligencia Artificial"

DESEMPEÑO PROFESIONAL

Ingeniero de desarrollo, Unidad Técnica de Instrumentación y Control – INTI desde 1989

TAREAS DE INVESTIGACION

Docente Investigador categoría 'C' UTN y 'IV' del programa de incentivos

Codirector del Grupo de Inteligencia Artificial y Robótica de la UTN.

Dirección de Proyectos de Investigación y Desarrollo:

"Sistema de Lectura Automática de Formularios Manuscritos" (ICR) PID (EIPRBA711) y su continuación (ICR2) PID UTN1288.

"Análisis de Señales Biológicas" (AnSeBio) PID UTN1548.

Participación como investigador en:

"Diseño Abierto para la Construcción de Robots Inteligentes" (EIINBA6I2 25/C1O4).

"Tomógrafo por Emisión de Positrones, PET" (EIINIBA923- 25/C1I3).

PUBLICACIONES

"Sistema de lectura automática de formularios manuscritos"

Autores: Martínez Garbino, Lucio; Carimatto, Augusto; Di Matteo, Leandro; Gómez, Juan Carlos; Verrastro, Claudio. Undécima Conferencia Iberoamericana en Sistemas, Cibernética e Informática (CISCI 2012) Orlando, Florida, EEUU.

"Criterios de sintonización y estabilidad del control dEWMA-PID"

Autores: Sergio Alberino, Pablo Folino, Claudio Verrastro, Juan Carlos Gómez. Publicado en la XIV RPIC realizada en Paraná sept/2011.

"De la Primera Radiografía al Primer Tomógrafo por Emisión de Positrones Argentino"

Autores: Claudio Verrastro, Martin Belzunce, Juan Carlos Gómez, Daniel Estryk, Esteban Venialgo, Fernando Carmona, Damian De Biase. Revista Proyecciones Vol 7 Nro 1 Abril 2009, ISSN 1667-8400

"Control PID con Filtro Dinámico de Promedios Móviles Ponderados Exponencialmente"

Autores: Claudio Verrastro, Juan Carlos Gómez, Sergio Alberino y Pablo Folino.

Publicado en la XIII Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control, 16 al 18 de Setiembre de 2009 , Rosario, Argentina.

"Mapeo y navegación por nodos de potencial para robótica móvil"

Autores: Augusto Carimatto, Claudio Verrastro y Juan Carlos Gómez

Publicado en XIII Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control, 16 al 18 de Setiembre de 2009 , Rosario, Argentina.