

Ulises Zaldívar Colado



Datos personales

 Ulises Zaldívar Colado

 uzaldivar@uas.edu.mx

Reconocimientos

- Miembro fundador del Posgrado en Ciencias de la Información (Maestría y Doctorado), UAS (2011–2017).
- Miembro del Cuerpo Académico Realidad Virtual y Robótica UAS-CA-254.
- Miembro fundador de Association Française de Réalité Virtuelle – AFRV (2006–2010, Francia).
- Miembro fundador de Asociación Mexicana de Robótica e Industria A.C. – AMRob (desde 1997).
- Presidente de AMRob (2014–2017), ex Secretario y Vicepresidente.

Formación

- Doctorado en Robótica** 2005 - 2009
Universidad de Versailles, Francia
- Maestría en Informática Administrativa** 1999 - 2001
Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (CINVESTAV-IPN), unidad Zacatenco
- Licenciatura en Informática** 1993 - 1998
Universidad Autónoma de Sinaloa

Estancias

- Estancias en laboratorios de investigación en México, España y Francia.
- Posdoctorado Técnicas de Realidad Virtual para Rehabilitación Neurológica Laboratorio END-ICAP, Universidad de Versailles, Francia — 2017.
- Posdoctorado Realidad Virtual - Laboratoire d'Ingenierie des Systèmes de Versailles (LISV), Universidad de Versailles - 2012.

Proyectos de Investigación

- Colaboración con el Dr. Alfonso Pamanes del Instituto Tecnológico de la Laguna para optimizar el proceso de ensamblaje de robots Fanuc, utilizando técnicas de realidad virtual para mejorar la precisión y eficiencia.
- PEI-CONACYT/220426 "IMOC Desarrollo de un centro de operaciones para gestión de infraestructura en cuarto críticos".
- PEI-CONACYT/212559 "Desarrollo de un punto de venta para el sector salud y creación de aplicaciones móviles satélites".
- PROFAPI2014/235 "Captura de movimientos para el modelado dinámico y teleoperación de un robot humanoide mediante ZMP".
- PROFAPI2014/234 "Estrategia lúdica apoyada en la robótica educativa para el aprendizaje de matemáticas básicas en carreras de informática y afines".
- PROFAPI2013/211 "Captura de Movimientos para el modelado dinámico y teleoperación de un robot humanoide".
- PROFAPI2013/209 "Implementación de una propuesta para el aprendizaje de programación de cómputo móvil en multiplataformas mediante la teleoperación de robots humanoides en carreras de informática y afines en la educación superior".

Producción Científica

- Rodríguez-Vega G., Rodríguez-Vega D.A., Zaldívar-Colado X.P., Zaldívar - Colado U., Castillo-Ortega R. (2022) A Motion Capture System for Hand Movement Recognition. In: Black N.L., Neumann W.P., Noy I. (eds) Proceedings of the 21st Congress of the International Ergonomics Association

(IEA 2021). IEA 2021. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 223. Springer, Cham. https://doi.org/10.1007/978-3-030-74614-8_13

- Rodríguez -Vega G., Zaldívar -Colado X.P., Zaldívar -Colado U., De la Vega-Bustillos E.J., Rodríguez -Vega D.A. (2022) Hand Shape Modeling for the Mexican Population. In: Black N.L., Neumann W.P., Noy I. (eds) Proceedings of the 21st Congress of the International Ergonomics Association (IEA 2021). IEA 2021. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 223. Springer, Cham. https://doi.org/10.1007/978-3-030-74614-8_14. Pp.122.127
- Graciela Rodríguez-Vega, Dora Aydee Rodríguez-Vega, Xiomara Penélope Zaldívar-Colado, Ulises Zaldívar-Colado & Rafael Castillo-Ortega, 2021, A Motion Capture System for Hand Movement Recognition. Lecture Notes in Networks and Systems, Vol. 223(1), Págs. 114 a 121, ISSN: 2367 3370.
- Graciela Rodríguez-Vega, Xiomara Penélope Zaldívar-Colado, Ulises Zaldívar-Colado, Enrique Javier De la Vega-Bustillos & Dora Aydee Rodríguez-Vega, 2021, Hand Shape Modeling for the Mexican Population. Lecture Notes in Networks and Systems, Vol. 223(1), Págs. 122 a 127, ISSN: 2367 3370.
- Ulises Zaldívar Colado, 2020, Libro: Avances en el Desarrollo Científico de la Robótica en México, Instituto Tecnológico de la Paz, Vol. 1, Pág. 227, ISBN: 978-607-98174-8-0.
- Ulises Zaldívar Colado, 2019, Libro: Las nuevas perspectivas de investigación y desarrollo de la robótica en México, Instituto Tecnológico de la Paz, Vol. 1, Pág. 339, ISBN: 978-607-98174-5-9.

Tesis Dirigidas

- Rodríguez Vega Graciela, 2022 , “Diseño E Implementación De Un Sistema De Evaluación Ergonómica En Línea”, Doctorado En Ciencias De La Información, Universidad Autónoma De Sinaloa. Culiacán, Sinaloa, México
- Quevedo García Raúl, 2022 , “Desarrollo De Ambientes Virtuales Para El Apoyo En La Rehabilitación De Niños Con Autismo En Nivel 1, Utilizando Una Interfaz Háptica”, Maestría Ciencias De La Información, Universidad Autónoma De Sinaloa. Culiacán, Sinaloa, México.
- Campos Leal Juan Augusto, 2018 , “Diseño De Un Guante De Datos De Alta Precisión Basado En Sensores Inerciales”, Maestría Ciencias De La Información, Universidad Autónoma De Sinaloa. Culiacán, Sinaloa, México.
- Osuna Castañeda Luis Ángel Darío, 2017 “Modelado De Objetos Rígido-Deformables Para Apoyo A La Realización De Tareas De Ensamble Virtual”, Maestría Ciencias De La Información, Universidad Autónoma De Sinaloa. Culiacán, Sinaloa, México.