

Xiomara Penélope Zaldívar Colado



Datos personales

 Xiomara Penélope Zaldívar Colado

 xiomara.zaldivar@uas.edu.mx
xiomara.zaldivar@gmail.com

Reconocimientos

- Miembro del Sistema Nacional de Investigadoras e Investigadores.
- Perfil PRODEP.
- Investigadora Honorífica del Sistema Sinaloense de Investigadores (as) y Tecnólogos (as).

Formación

Doctorado en Educación sep 2004 - sep 2008

Universidad Autónoma de Durango

Tesis: "Diseño de un sistema de simulación 3D, para la creación de un laboratorio virtual de robótica en apoyo a la docencia".

Director de Tesis: Dr. Andrés Gutiérrez Márquez

Maestría en Informática Administrativa ene 2000 - jun 2002

Universidad Autónoma de Durango

Tesis: "Análisis, diseño, desarrollo e implementación de un sistema WEB de reservación de prácticas de laboratorios de cómputo"

Director de Tesis: Dr. Prudenciano Moreno

Licenciatura en Informática sep 1992 - jun 1997

Universidad Autónoma de Sinaloa

Titulación por promedio

Estancias

■ École des Hautes Études Commerciales (HEC), Universidad de Montreal (Canadá): 2006, 2009–2010, 2012–2016, 2018–2019.

■ Université de Saint-Quentin-en-Yvelines (Francia): 2017.

■ Universidad de Ciencias Pedagógicas "Enrique José Varona" (La Habana, Cuba): 2018.

Proyectos de Investigación

■ Responsable y corresponsable de proyectos con financiamiento interno y externo, entre ellos: Desarrollo de un laboratorio virtual de robótica como apoyo en la enseñanza de asignaturas del área de robótica (financiado por PROMEP, CUMEX y actualmente PRODEP).

■ Colaboradora en el proyecto internacional Organizaciones Virtuales, en conjunto con HEC y Universidad de Montreal.

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.
- Graciela Rodríguez Vega, Xiomara P. Zaldívar Colado, Ulises Zaldívar Colado, Dora A. Rodríguez Vega y Rafael Castillo Ortega (2020). Propuesta de un guante de captura de movimiento para aplicaciones en salud ocupacional. En: Memorias del XXII Congreso Mexicano de Robótica 2020/I Congreso virtual COMROB 2020. ISBN: 98-607-98174-8-0.
- Xiomara Penélope 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.
- Xiomara Penélope 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.
- Angel Sanchez-Diaz, Ulises Zaldivar-Colado, J Alfonso Pamanes-Garcia, Xiomara Zaldivar-Colado. 2019, Operation of a haptic interface for offline programming of welding robots by applying a spring-damper model. International Journal of Computer Integrated Manufacturing 32 (11), 1098-1116.
- Guerrero, Jessica & Colado, Xiomara & Menchaca-Mendez, Rolando. (2019). Algoritmos híbridos paralelos para el problema de coloreado de grafos. Research in Computing Science. 148. 21-34. 10.13053/rcs-148-10-2.
- Graciela Rodríguez Vega, Ulises Zaldívar Colado y Xiomara Zaldívar Colado (2018). Metodología para el diseño e implementación de un sistema de evaluación ergonómica en tiempo real. En: Memorias del XX Congreso Mexicano de Robótica 2018. ISBN: 978-607-98174-1-1.

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.
- Urrea Guerrero Jessica Guadalupe, 2019, "Algoritmos Evolutivos Paralelos Para Resolver El Problema De Coloreado De Grafos", 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.
- Darío Osuna Castañeda Luis Ángel, 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.