# Evaluación de 16 Proyectos
# Facultad de Ingeniería Mecánica

| Nº | Proyecto | Puntaje |
|---|---|---|
| 1 | DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN PROTOTIPO WEARABLE BLUETOOTH SEMG MULTICANAL CON ELECTRODOS SECOS BASADO EN MANUFACTURA ADITIVA PARA LA REHABILITACIÓN Y DETECCIÓN AMBULATORIA DE DESÓRDENES MUSCULARES Y DE MOVIMIENTO EN EXTREMIDADES SUPERIORES. | 14.86 |
| 2 | DI1SEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN SISTEMA DE RIEGO TECNIFICADO ACCIONADO POR UN CONTROL POR LÓGICA DIFUSA UTILIZANDO COMPUTACIÓN EN LA NUBE PARA OPTIMIZAR EL CONSUMO DE AGUA EN LAS ÁREAS VERDES DE LA FIM – UNI | 14.70 |
| 3 | SIMULACIÓN DE UN MANIPULADOR ROBÓTICO DOBLE DE 6 GDL CON PLANIFICACIÓN DE TRAYECTORIA LIBRE DE COLISIÓN MEDIANTE ALGORITMOS DE CAMPOS POTENCIALES, CON OPTIMIZACIÓN DE PARÁMETROS MEDIANTE INTELIGENCIA ARTIFICIAL NO SUPERVISADA SEGÚN CLASIFICACIÓN Y DISCRETIZACIÓN DEL ESPACIO Y TRAYECTORIAS | 12.60 |
| 4 | EVALUACIÓN DE ESTRUCTURAS AUXÉTICAS, UTILIZANDO TÉCNICAS DE DISEÑO PARAMÉTRICO Y MANUFACTURA ADITIVA, PARA EL DESARROLLO DE BODEGAS DE CONGELAMIENTO EN EMBARCACIONES PESQUERAS | 12.32 |
| 5 | APLICACIÓN DEL APRENDIZAJE DE REFUERZO PROFUNDO AL ENTRENAMIENTO DE SEMÁFOROS INTELIGENTES Y VEHÍCULOS AUTÓNOMOS CON EL FIN DE DISMINUIR EL CONGESTIONAMIENTO VEHICULAR. | 12.31 |
| 6 | IMPLEMENTACION DE UN PROTOTIPO VEHICUL DE TIERRA NO TRIPULADO, SEMIAUTONMO CON UN MANIPULADOR DE 5 GRADOS DE LIBERTAD PARA ENTORNOS PELIGROSO ORIENTADO AL RECONOCIMIENTO I DESACTIVACION DE EXPLOSIVOS EN CAMPO ABIERTO | 12.12 |
| 7 | DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE PROTOTIPO DE SUBSISTEMA DE CONTROL Y DETERMINACIÓN DE ACTITUD PARA NANOSATÉLITES DE ESTÁNDAR CUBESAT ORIENTADO A LA ADQUISICIÓN DE DATOS EN LA ALTA ATMÓSFERA. | 12.10 |
| 8 | IBIODIESEL DE ACEITE DE PESCADO: ESTUDIO EXPERIMENTAL SOBRE LOS PARAMETROS DE PERFOMANCE Y EMISORES N UN MOTOR DIESEL | 11.87 |
| 9 | DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UN VEHÍCULO BIPLAZA, TODOTERRENO, PROPULSADO POR TRACCIÓN HUMANA, PROVISTO CON UN MECANISMO DE ADQUISICIÓN DE MUESTRAS Y UN SISTEMA DE PROCESAMIENTO Y ANÁLISIS DE DATOS EN TIEMPO REAL, PARA EXPLORACIÓN DE SUPERFICIES EN MISIONES ESPACIALES | 11.82 |
| 10 | DISEÑO Y PROTOTIPADO DE LOS SISTEMAS DE GOBIERNO Y PROPULSION HIBRIDA DE UM REMOLCARDOR PARA EL | 11.44 |

UNIVERSIDAD NACIONAL DE INGENIERIA
OFICINA DE GESTIÓN DE LA INVESTIGACIÓN
DIRECTOR

| | | |
|---|---|---|
| | SOPORTE DE BARCAZAS EM LOS RIOS AMAZONICOS DEL PERU, UTILIZANDO TECNOLOGIAS ECOAMIGABLES | |
| 11 | CARACTERIZACIÓN DEL COMPORTAMIENTO EN CAMPO DE AEROGENERADORES PEQUEÑOS CON PERFIL ASIMÉTRICO, CON FINES DIDÁCTICOS, PARA LA COSTA DEL PERÚ. | 10.95 |
| 12 | DISEÑO Y FABRICACIÓN DE PROTOTIPO DE CRIADERO INTELIGENTE DE TRUCHAS PARA LA DE LA REGIÓN DE PUNA TROPICAL CON LAS CAPACIDADES DE REGULACIÓN DE PARÁMETROS CRÍTICOS DE TEMPERATURA, PH Y OXÍGENO DISUELTO. | 10.81 |
| 13 | DESARROLLO DE UN VEHÍCULO AUTÓNOMO A ESCALA QUE PERMITA IDENTIFICAR PATRONES EN EL MEDIO Y EJECUTAR ACCIONES AFÍN DE DISMINUIR LAS VÍCTIMAS DE ACCIDENTES DE TRÁNSITO | 10.44 |
| 14 | ANÁLISIS Y SIMULACIÓN DEL CABOTAJE DE CARGA CONTENERIZADA DE 20' Y 40' COMO ALTERNATIVA LOGÍSTICA EN LA COSTA DEL PERÚ USANDO EL SOFTWARE ARENA. | 10.32 |
| 15 | PREDICCIÓN DE CONVULSIONES EN LA ACTIVIDAD ELÉCTRICA CEREBRAL OBTENIDAS DE ELECTRODOS INTRACRANEALES USANDO ALGORITMOS DE MACHINE LEARNING | 9.37 |
| 16 | DESARROLLO DE UNA SONDA ESTRATOSFÉRICA PARA MEDIR LOS ÍNDICES DE OZONO A NIVEL TROPO-ESTRATOSFÉRICO Y CONTROLAR SU TRAYECTORIA CON USO DE TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL" | 8.73 |

