

## *Curriculum Vitae*

Nombre: Claudia Pérez D' Arpino

Email: cdarpino@usb.ve

Website: [www.clapedar.com](http://www.clapedar.com)

### **Formación Académica**

- Ingeniero Electrónico.  
Universidad Simón Bolívar.  
Índice: 4.45 sobre 5pts.  
Proyecto de grado: Control de Velocidad de un Robot Móvil asistido por Visión Artificial.  
Aprobada con Mención de Honor.
- Estudiante de Maestría en Ingeniería Electrónica, opción Mecatrónica.  
A partir de Septiembre de 2008.  
Universidad Simón Bolívar.

### **Experiencia Académica:**

**2006:** Preparador Académico del Departamento de Matemáticas de la Universidad Simón Bolívar.

**2007 – 2008:** Preparador Académico del Departamento de Electrónica y Circuitos de la Universidad Simón Bolívar.

Cursos dictados como Preparador Académico:

<b>Código</b>	<b>Curso</b>	<b>Trimestre</b>
MA1111	Matemáticas I	Enero – Marzo 2006
EC2322	Teoría de Ondas	Septiembre – Diciembre 2007
EC1723	Circuitos Digitales	Enero - Marzo 2008
EC3882	Laboratorio de Proyectos II	Abril - Julio 2008

**2008 – Presente.** Ayudante Académico, Departamento de Electrónica y Circuitos  
Universidad Simón Bolívar

Materias:

<b>Código</b>	<b>Curso</b>	<b>Trimestre</b>
EC2422	Comunicaciones I	Septiembre – Diciembre 2008
EC3514	Robótica	Enero - Marzo 2009
EC3423	Comunicaciones II	Enero - Marzo 2009
EC3514	Robótica	Abril - Julio 2009
EC3423	Comunicaciones II	Abril - Julio 2009

## Asociaciones

- **2007- 2008.**  
IEEE Student Member No. 80757553.  
Sociedades:  
IEEE Control Systems Society  
IEEE Robotics & Automation Society  
IEEE Signal Processing Society
- **2008 - Presente**  
IEEE MEMBER No. 80757553.  
Sociedades:  
IEEE Control Systems Society  
IEEE Robotics & Automation Society  
IEEE Signal Processing Society  
IEEE Computational Intelligence Society

## Publicaciones

- Perez, Claudia; Strefezza, Miguel: **Speed Control of a DC Motor by Using Fuzzy Variable Structure Controller.** In Proceeding of the 27th Chinese Control Conference, CCC 2008, pp. 311-315. July 16-18, 2008, Kunming, Yunnan, China. (2008)
- Pérez D'Arpino, Claudia; Medina, Wilfredis.; Fermín, L.; Guzmán, J.; Fernández, G.; Grieco, J.C.. **Dynamic Velocity Field Angle Generation for Obstacle Avoidance in Mobile Robots Using Hydrodynamics.** Lecture Notes in Artificial Intelligence, IBERAMIA 2008. Vol. 5290, pp. 372 - 381. Lisbon, Portugal. (2008)
- Leonardo Fermín-León, Wilfredis Medina-Meléndez, Claudia Pérez-D'Arpino, and Juan C. Grieco: **Estimation of Velocities Components using Optical Flow and Inner Product.** Lecture Notes in Control and Information Sciences, RoMoCo 2009. Czerniejewo, Poland. (2009)
- Pérez D'Arpino, Claudia; Medina, Wilfredis; Guzmán, José; Fermín, L.; Fernández, G. **Fuzzy Logic Based Speed Planning for Autonomous Navigation Under Velocity Field Control.** In Proceedings of the 5th IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2009. Málaga, Spain. (2009)
- Pérez-D'Arpino, Claudia; Medina-Meléndez, Wilfredis; Ralev, Dimitar; Guzmán, J.; Fermín, L.; Grieco, J.C.; Fernández, G.; Armada, Manuel. **FPGA-Based Artificial Vision System for Robot and Obstacles Detection under Strong Luminosity Variability.** 12th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR'2009). Turkey, Istanbul. (2009)

## Presentaciones orales en Congresos

- **Dynamic Velocity Field Angle Generation for Obstacle Avoidance in Mobile Robots Using Hydrodynamics.** 11th edition of the Ibero-American Conference on Artificial Intelligence, IBERAMIA 2008. Lisboa, Portugal. (2008)
- **Fuzzy Logic Based Speed Planning for Autonomous Navigation Under Velocity Field Control.** 5th IEEE International Conference on Mechatronics, IEEE ICM 2009. Málaga, Spain. (2009)