



LEONARDO SOLAQUE

FORMACIÓN ACADEMICA

- PhD en Sistemas Automáticos, Universidad de INSA-Toulouse, Francia
- PhD en Ingeniería, Universidad de los Andes, Colombia
- MSc en Ing. Eléctrica, Universidad de los Andes, Colombia
- Ingeniería Electrónica, Universidad de Antioquia, Colombia

ACTIVIDAD DOCENTE

- Programa de Ingeniería Mecatrónica: Control Lineal y No lineal
- Maestría en Mecatrónica: Sistemas de Control no Lineal y Control Adaptativo
- Doctorado en Ingeniería: Técnicas de control robusta y Adaptativa

ACTIVIDAD INVESTIGADORA

- Los tópicos de interés en investigación se enmarcan en: Sistemas de Control, Robótica, Planificación y Seguimiento de trayectorias, Sistemas de Filtrado y fisió sensorica, y Procesamiento de Imágenes. Actualmente trabajo en la Universidad Militar Nueva Granada y manejo proyectos de investigación en robótica terrestre - aérea aplicada a la agricultura de precisión, así como en robótica de rehabilitación.
- Principales publicaciones:
 - Solaque L, et All, 2016. Non linear control of a robotic arm for pipeline reparation. IEEE Latin America Transactions Vol 14, 4681-4687.
 - Solaque L, et All, N, 2017. A Comparative Analysis of Weed Images Classification Approaches in Vegetables Crops. Engineering Journal V.21, 81-98.
 - Solaque L, et All, N, 2019. Weed-removal system based on artificial vision and movement planning by A* and RRT techniques. Acta Scientiarum - Agronomy 41, 1-9.
 - Solaque L, et All, 2020. Design and test with Hardware-in-the-Loop (HIL) of dynamics controllers for an agricultural robot. UIS Ingenierías 287, 89-98.

Facultad de Ingeniería
Sede
Villa Académica -
Bogotá



6500000 ext 1280



leonardo.solaque@uni
militar.edu.co

CvLAC:

http://scienti.colciencias.gov.co:8081/cvlac/visualizador/generarCurriculoCv.do?cod_rh=0000248983

