



## Micaela Carolina Jara Ten Kathen

Dr. Ing.

Nombre en citaciones bibliográficas: MJ Ten Kathen

Sexo: Femenino

Nacido el 10-10-1995 en Ciudad del Este, Paraguay. De nacionalidad Paraguaya.

### Información de Contacto

Mail: [micaela.tenkathen@gmail.com](mailto:micaela.tenkathen@gmail.com)

### Áreas de Actuación

- 1 Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Ingeniería Eléctrica y Electrónica,
- 2 Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Sistemas de Automatización y Control,
- 3 Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Control Automático y Robótica,
- 4 Ingeniería y Tecnología, Otras Ingenierías y Tecnologías, Otras Ingenierías y Tecnologías, Inteligencia Artificial

### Formación Académica/Titulación

- 2020-2023** Doctorado - Doctorado en Ciencia de los Datos  
 Universidad Loyola Andalucía, España  
 Título: Informative Path Planning Based on Swarm Intelligence for a Fleet of Autonomous Surface Vehicles for Water Resource Monitoring, Año de Obtención: 2024  
 Tutor: Isabel Jurado Flores; Daniel Gutiérrez Reina  
 Sitio web de la tesis/disertación: <https://repositorio.uloyola.es/handle/20.500.12412/4866>  
 Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Otras Ingenierías y Tecnologías, Otras Ingenierías y Tecnologías, Inteligencia Artificial;
- 2019-2020** Especialización/Perfeccionamiento - Especialización en Didáctica superior Universitaria  
 Universidad Nacional del Este, Paraguay, Año de Obtención: 2021
- 2014-2019** Grado - Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica  
 Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
 Título: Estudio e implementación de un algoritmo de navegación autónoma para un auto eléctrico a escala, Año de Obtención: 2019  
 Tutor: Lic. Gregorio Ariel Guerrero Moral
- 2011-2013** Pregrado - Bachillerato Técnico en Administración de Empresas  
 Colegio Santa Teresita del Niño Jesús, Paraguay

### Formación Complementaria

- 2024-2024** Cursos de corta duración  
 Microsoft, Estados Unidos  
 Título: Create Machine Learning Models in Microsoft Azure  
 Horas totales: 10
- 2024-2024** Cursos de corta duración  
 Microsoft, Estados Unidos  
 Título: Preparing Data for Analysis with Microsoft Excel  
 Horas totales: 20
- 2024-2024** Cursos de corta duración  
 Google, Estados Unidos  
 Título: Foundations of Project Management  
 Horas totales: 12
- 2024-2024** Cursos de corta duración  
 DeepLearning.IA, Estados Unidos  
 Título: Unsupervised Learning, Recommenders, Reinforcement Learning  
 Horas totales: 27
- 2024-2024** Cursos de corta duración  
 DeepLearning.IA, Estados Unidos  
 Título: Advanced Learning Algorithms  
 Horas totales: 34

- 2024-2024** Cursos de corta duración  
 DeepLearning.IA, Estados Unidos  
 Título: Supervised Machine Learning: Regression and Classification  
 Horas totales: 33
- 2022-2022** Cursos de corta duración  
 Universidad Loyola Andalucía, España  
 Título: Introducción e implementación del control predictivo (MPC)  
 Horas totales: 6
- 2021-2021** Cursos de corta duración  
 Universidad de Córdoba, España, España  
 Título: Python: Algoritmos Genéticos y Deep Learning  
 Horas totales: 100
- 2019-2019** Cursos de corta duración  
 Servicio Nacional de Promoción Profesional, Paraguay  
 Título: Comunicación Social y Empresarial  
 Horas totales: 20
- 2019-2019** Cursos de corta duración  
 Servicio Nacional de Promoción Profesional, Paraguay  
 Título: Liderazgo  
 Horas totales: 20
- 2018-2018** Cursos de corta duración  
 Fundación Parque Tecnológico Itaipu, Paraguay  
 Título: LabVIEW  
 Horas totales: 40
- 2018-2018** Cursos de corta duración  
 Servicio Nacional de Promoción Profesional, Paraguay  
 Título: Controladores Lógicos Programables Básico  
 Horas totales: 240  
 Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Sistemas de Automatización y Control, ;
- 2018** Otros Competencia Robocar Race 2018  
 Facultad de Tecnología de Santo André, Universidad Federal del ABC y Robótica Paula Souza , Brasil  
 Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Control Automático y Robótica, ;
- 2025** Seminarios XX ERIAC - Encuentro Regional Iberoamericano de CIGRE  
 Comité Nacional Paraguayo del CIGRE, Paraguay
- 2025** Seminarios Segundo Workshop de Subestación Digital "Caminos hacia la Digitalización"  
 Comité Nacional Paraguayo del CIGRE, Paraguay  
 Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Ingeniería Eléctrica y Electrónica, Subestación Digital;
- 2025** Seminarios 2do Forum de Tecnología y Semiconductores  
 Universidad Politécnica Taiwán-Paraguay, Paraguay
- 2017** Seminarios Seminario FACYT 2017  
 Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
 Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Ingeniería Eléctrica y Electrónica, ;
- 2016** Seminarios Seminario FACYT 2016  
 Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
 Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Ingeniería Eléctrica y Electrónica, ;
- 2014** Seminarios Congreso Latino-americano de Software Libre y Tecnologías Abiertas  
 Itaipu Binacional, Brasil
- 2025** Talleres Taller Presencial sobre Uso y Publicación en IEEE Xplore  
 Centro de Información Científica del CONACYT, Paraguay
- 2018** Talleres Workshop Paraguayo de Interacción Universidad - Industria - Gobierno  
 Fundación Parque Tecnológico Itaipu, Paraguay

## Idiomas

<b>Inglés</b>	Comprende: muy bien	Habla: bien	Lee: muy bien	Escribe: bien
<b>Español</b>	Comprende: muy bien	Habla: muy bien	Lee: muy bien	Escribe: muy bien
<b>Portugués</b>	Comprende: muy bien	Habla: bien	Lee: muy bien	Escribe: regular

## Institución principal donde desarrolla sus actividades

**Universidad Politécnica Taiwán-Paraguay - UPTP**

### Actuación Profesional

**Fundación Parque Tecnológico de Itaipu -Py - FPTI**

Vínculos con la Institución

2024 - Actual	<b>Científico de Datos</b>	C. Horaria: <b>40</b>
Régimen: Dedicación tot: <i>Actividades</i>		
10/2024 - Actual	Otra actividad técnico-científico relevante, Centro de Innovación Social y Gestión Territorial	
Actividad realizada: Líder de proyecto interno sobre plataforma analítica		
9/2024 - 3/2025	Otra actividad técnico-científico relevante, Centro de Innovación Social y Gestión Territorial	
Actividad realizada: Aplicación de visión computacional en la industria		

**Instituto Estudia - Instituto Estudia**

Vínculos con la Institución

2018 - 2018	<b>Profesor suplente</b>	C. Horaria: <b>3</b>
<i>Actividades</i>		
3/2018 - 12/2018	Docencia/Enseñanza, Ciencias Básicas de la Ingeniería	
Nivel: Grado		
Disciplinas dictadas:		
-Trigonometría		
-Geometría plana		
-Álgebra y Aritmética		

**Liverpool John Moores University - LJMU**

Vínculos con la Institución

2022 - 2022	<b>Pasante de Investigación</b>	C. Horaria: <b>38</b>
Régimen: Dedicación total		

**Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná - UC-AP**

Vínculos con la Institución

2025 - Actual	<b>Investigador asociado</b>	C. Horaria: <b>1</b>
2024 - 2025	<b>Docente Investigador</b>	C. Horaria: <b>5</b>
<i>Actividades</i>		
3/2024 - 5/2025	Líneas de Investigación, Facultad de Ciencias y Tecnología, Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Sede Alto Paraná, Centro de Investigación en Ciencias, Tecnología e Innovación Avanzada	
<b>CICTIA</b>		
Participación: Integrante del Equipo		
Integrantes: MJ Ten Kathen; J Narváez; A Guerrero; P Melgarejo; A Bogado;		
Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Otras Ingenierías y Tecnologías, Otras Ingenierías y Tecnologías, Inteligencia Artificial;		
3/2024 - 7/2025	Docencia/Enseñanza, Ingeniería Electromecánica	
Nivel: Grado		
Disciplinas dictadas:		
-Álgebra Lineal		
8/2024 - Actual	Otra actividad técnico-científico relevante, Facultad de Ciencias y Tecnología, Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Sede Alto Paraná	
Actividad realizada: Tutoría en Tesis Final de Grado		

2019 - 2019	<b>Profesor Auxiliar</b>	C. Horaria: <b>12</b>
<i>Actividades</i>		
10/2019 - 12/2019	Docencia/Enseñanza, Ingeniería Electromecánica	
Nivel: Grado		
Disciplinas dictadas:		
-Geometría Plana y del Espacio		
10/2019 - 12/2019	Docencia/Enseñanza, Ingeniería Electromecánica e Ingeniería Civil	
Nivel: Grado		
Disciplinas dictadas:		
-Álgebra y Aritmética		
5/2019 - 8/2019	Docencia/Enseñanza, Ingeniería Electromecánica e Ingeniería Civil	
Nivel: Grado		

Disciplinas dictadas:  
-Física

## Universidad Loyola Andalucía - ULA

Vínculos con la Institución

2020 - 2024	<b>Ayudante de Investigación</b>	C. Horaria: <b>38</b>
Régimen: Dedicación tot: <i>Actividades</i>		
11/2020 - 1/2024	Líneas de Investigación <b>Optimización y Control de Sistemas Distribuidos</b> Participación: Integrante del Equipo Descripción: El grupo de investigación desarrolla su actividad científica tanto en un campo teórico como aplicado. Por una parte, el grupo ODS estudia el modelado, simulación, estimación y control de los llamados Sistemas Ciberfísicos (SCFs). Los SCFs son sistemas en red inteligentes que incorporan sensores, controladores y actuadores. Los SCFs se diseñan para interactuar con el mundo físico y seres humanos, con el objetivo de realizar determinadas operaciones en tiempo real, que garanticen un determinado desempeño en situaciones críticas. Esta línea de investigación fundamental es la base teórica de las dos líneas aplicadas. En primer lugar, se propone el uso de flotas de vehículos acuáticos autónomos como una plataforma versátil para la ejecución de diferentes misiones en ríos, lagos o embalses. Estas misiones siempre persiguen un objetivo de sostenibilidad. Por otra parte, el grupo ODS persigue el desarrollo de la digitalización de la agricultura, dando pasos hacia la llamada Agricultura Inteligente. Para ello, se propone el uso de dispositivos basados en el Internet de las Cosas y algoritmos de Inteligencia Artificial, de forma que pueda optimizarse la gestión sostenible del agua y otros insumos agrícolas. Integrantes: JM Manzano; PM Gata; IJ Flores; GB Pellicer; MJ Ten Kathen;	
9/2022 - 1/2024	Proyecto de Investigación y Desarrollo <b>Control Avanzado de Flotas de Vehículos Acuáticos No Tripulados para la Monitorización de Masas de Agua Superficiales</b> Participación: Integrante del Equipo Descripción: El proyecto AQUATRONIC propone el desarrollo de una flota de ASVs flexible, robusta y reactiva para realizar tareas de monitorización colaborativa en tiempo real en ecosistemas acuáticos. Integrantes: MJ Ten Kathen(Responsable) Situación: En Marcha; Tipo/Clase: Desarrollo. Alumnos:	
9/2022 - 1/2024	Proyecto de Investigación y Desarrollo <b>Control Avanzado de Flotas de Vehículos Acuáticos No Tripulados para la Monitorización de Masas de Agua Superficiales</b> Participación: Integrante del Equipo Descripción: El proyecto AQUATRONIC propone el desarrollo de una flota de ASVs flexible, robusta y reactiva para realizar tareas de monitorización colaborativa en tiempo real en ecosistemas acuáticos. Integrantes: PM Gata; IJ Flores; GB Pellicer; JM Manzano; MJ Ten Kathen; Situación: En Marcha; Tipo/Clase: Desarrollo. Alumnos:	
11/2020 - 6/2022	Proyecto de Investigación y Desarrollo <b>Despliegue y Control de una Red Inteligente de Vehículos Autónomos Acuáticos para la Monitorización de Recursos Hídricos Andaluces</b> Participación: Integrante del Equipo Descripción: Este proyecto se centra en la aplicación de una flota de vehículos acuáticos de superficie para la detección, monitorización y seguimiento de eventos contaminantes en aguas superficiales y embalsadas, los cuales puedan poner en riesgo la calidad de dichas aguas. Integrantes: IJ Flores; DG Reina; PM Gata; GB Pellicer; JM Manzano; MJ Ten Kathen; Situación: Concluido; Tipo/Clase: Desarrollo. Alumnos: Financiadores: Consejería de Economía, Conocimiento, Empresas y Universidad, Junta de Andalucía - CECEU (Apoyo financiero)	
9/2021 - 1/2024	Docencia/Enseñanza, Ingeniería Electromecánica Nivel: Grado Disciplinas dictadas: -Electrotecnia	

## Universidad Politécnica Taiwán-Paraguay - UPTP

Vínculos con la Institución

2025 - 2025 **Research Scientist** C. Horaria: **30**

Otras Informaciones: Otra informaci&oacute;n

### Actividades

- 6/2025 - Actual      Líneas de Investigación  
**Biomedical Technology**  
Participación: Integrante del Equipo  
Integrantes: J. Harper; MJ Ten Kathen;
- 6/2025 - Actual      Líneas de Investigación  
**Sustainable Energy Technology**  
Participación: Integrante del Equipo  
Integrantes: M. Castier; MJ Ten Kathen;
- 8/2025 - Actual      Docencia/Enseñanza, Ingeniería en Informática  
Nivel: Grado  
Disciplinas dictadas:  
-Laboratorio de Circuitos Electrónicos

### Producción Técnica

Desarrollo de material didáctico o de instrucción

#### 1 MJ Ten Kathen Robótica Educativa, 2020.

Referencias adicionales: Paraguay/Español; Medio: Otros.  
Finalidad: Libro didáctico elaborado para el Instituto Piensa.

### Producción Bibliográfica

Artículos publicados en revistas científicas

#### Artículos completos publicados en revistas arbitradas

- 1 MJ Ten Kathen; N Benítez; M Arzamendia; DG Reina; (RELEVANTE) ACO-Path: ACO-Based Informative Path Planning with Gaussian Processes for Water Monitoring with a Fleet of ASVs, MDPI Electronics, v. 15, 2026.  
Medio: Internet. ISSN/ISBN: 2079-9292
- 2 MJ Ten Kathen; F Peralta; P Johnson; IJ Flores; DG Reina; (RELEVANTE) AquaFeL-PSO: An informative path planning for water resources monitoring using autonomous surface vehicles based on multi-modal PSO and federated learning, Ocean Engineering, 2024.  
ISSN/ISBN: 0029-8018
- 3 MJ Ten Kathen; F Peralta; IJ Flores; DG Reina; (RELEVANTE) AquaHet-PSO: An Informative Path Planner for a Fleet of Autonomous Surface Vehicles With Heterogeneous Sensing Capabilities Based on Multi-Objective PSO, IEEE Access, v. 11, 2023.  
Medio: Internet. ISSN/ISBN: 2169-3536
- 4 MJ Ten Kathen; IJ Flores; DG Reina; (RELEVANTE) An Informative Path Planner for a Swarm of ASVs Based on an Enhanced PSO with Gaussian Surrogate Model Components Intended for Water Monitoring Applications, MDPI Electronics, 2021.  
Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Control Automático y Robótica, ;  
Medio: Internet. ISSN/ISBN: 2079-9292
- 5 A Guerrero; MJ Ten Kathen; E Pacheco; A Bogado; J Franco; (RELEVANTE) Development of an Autonomous Vehicle at a 1: 8 Scale, Journal of Production and Automation (JPAUT), 2019.  
Medio: Internet. ISSN/ISBN: 2595-9573

Libros y capítulos de libros publicados

#### Capítulos de libros publicados

- 1 MJ Ten Kathen; F Peralta; P Johnson; IJ Flores; DG Reina; Performance evaluation of aquafel-psy informative path planner under different contamination profiles (en prensa). In: (Org.). Data Analytics and Computational Intelligence: Novel Models, Algorithms and Applications, Springer, 2023, p. 405-431, ISSN/ISBN: 978-3-031-38325-0  
Medio: Internet.  
ISSN/ISBN: 978--3-03
- 2 MJ Ten Kathen; P Johnson; IJ Flores; DG Reina; Monitoring peak pollution points of water resources with autonomous surface vehicles using a psy-based informative path planner (en prensa). In: (Org.). Mobile Robot: Motion Control and Path Planning, Springer, 2023, p. 93-125, ISSN/ISBN: 978-3-031-26564-8  
Medio: Internet.  
ISSN/ISBN: 978--3-03

Trabajos en eventos

#### Trabajos completos en anales de eventos

- 1 MJ Ten Kathen; IJ Flores; DG Reina; Performance Comparison of PSO-based Informative Path Planners for Water Monitoring under Dynamic Scenarios. In: 2022 2nd International Conference on Robotics, Automation and Artificial Intelligence (RAAI), 2022 2022.  
Medio: Internet. ISSN/ISBN: 978--1-66

- 2 **MJ Ten Kathen; IJ Flores; DG Reina; A Comparison of PSO-Based Informative Path Planners for Autonomous Surface Vehicles for Water Resource Monitoring.** In: **International Conference on Machine Learning Technologies (ICMLT), 2022 2022.**  
Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Control Automático y Robótica, ;  
Medio: Internet.
- 3 **MJ Ten Kathen; IJ Flores; DG Reina; AT Córdoba; Autonomous Monitoring System for Water Resources based on PSO and Gaussian Process.** In: **2021 IEEE Congress on Evolutionary Computation (CEC), 2021 Kraków, Poland 2021.**
- 4 **MJ Ten Kathen; A Guerrero; M Arzamendia; Study and implementation of an autonomous navigation algorithm for a scale electric car.** In: **2019 CHILECON, 2019 Valparaiso, Chile 2019.**

#### Resúmenes simples en anales de eventos

- 1 **MJ Ten Kathen; DG Reina; IJ Flores; A Comparison of PSO-based Informative Path Planners for Detecting Pollution Peaks of the Ypacarai Lake with Autonomous Surface Vehicles.** In: **International Conference in Optimization and Learning (OLA), 2022 online 2022.**  
Áreas de Conocimiento: Ingeniería y Tecnología, Ingeniería Eléctrica, Ingeniería Electrónica e Ingeniería de la Información, Control Automático y Robótica, ;  
Medio: Internet.

## Evaluaciones

### Tutorías/Orientaciones/Supervisiones

#### Concluidas

##### Tesis/Monografías de grado

- 1 **Rodrigo Báez, - Tutor Único o Principal - Planificador de rutas para un vehículo autónomo a escala basado en redes neuronales, 2024**  
Tesis/Monografía de grado (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica) , UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
País: Paraguay / Idioma: Español
- 2 **Natalia Benítez, - Tutor Único o Principal - Sistema de monitorización del lago Ypacarai basado en inteligencia de enjambre para una flota de vehículos autónomos de superficie, 2024**  
Tesis/Monografía de grado (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica) , UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
País: Paraguay / Idioma: Español
- 3 **Jorge Arce, - Tutor Único o Principal - Diseño y desarrollo de un sistema de control vehicular mediante visión computacional para el estacionamiento de la Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, 2024**  
Tesis/Monografía de grado (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica) , UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
País: Paraguay / Idioma: Español
- 4 **Sebastián Vazquez, - Cotutor o Asesor - Análisis de un modelo predictivo basado en aprendizaje automático para la optimización de perfiles de consumo en una subestación eléctrica de Alto Paraná, 2024**  
Tesis/Monografía de grado (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica) , UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
País: Paraguay / Idioma: Español

#### En Marcha

##### Tesis/Monografías de grado

- 1 **Alejandro Arévalos, - Tutor Único o Principal - Comparación de arquitecturas de redes neuronales para la detección de objetos en escenarios de conducción autónoma utilizando plataformas embebidas., 2025**  
Tesis/Monografía de grado (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica) , UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná, Paraguay  
País: Paraguay / Idioma: Español

## Otras Referencias

#### Presentaciones en eventos

- 1 **Seminario - Casos de Éxito. Aguara'i 2018. El primer vehículo autónomo paraguayo ¡Una carrera al futuro!, 2019, Paraguay**  
Nombre: Tigo Campus Party. Tipo de Participación: Expositor oral

#### Jurado/Integrante

##### Otros tipos

- 1 **MJ Ten Kathen Participación en comités de José Fernando Avalos Carmona. Tesis/Monografía de grado Análisis de métodos para mejora de eficiencia y rentabilidad de estaciones de carga para vehículos eléctricos ubicados en trayectos interurbanos., 2024, Paraguay/Español**  
Otra participación (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica), UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná

- 2 MJ Ten Kathen Participación en comités de Lucas Miguel Cartamán Caetano. Tesis/Monografía de grado Diseño e implementación de un sistema de control de vuelo para un cuadricóptero, 2024, Paraguay/Español**  
Otra participación (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica), UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná
- 3 MJ Ten Kathen Participación en comités de Néstor Fabián Zárate Moreira. Tesis/Monografía de grado Diseño de un sistema de monitoreo y recomendación para riego utilizando tecnología IoT adaptado a Paraguay, 2024, Paraguay/Español**  
Otra participación (Ingeniería Electromecánica con orientación Electrónica), UC-AP - Universidad Católica "Nuestra Señora de la Asunción" Campus Alto Paraná

### Información adicional:

### Indicadores

Producción Técnica		1
Desarrollo de material didáctico o de instrucción		1
Desarrollo de material didáctico o de instrucción		1
Producción Bibliográfica		12
Artículos publicados en revistas científicas		5
Completo en revistas arbitradas		5
Completo en revistas NO arbitradas		0
Libros y capítulos de libros publicados		2
Capítulo de libro publicado		2
Trabajos en eventos		5
Completo		4
Resumen		1
Tutorías		5
Concluidas		4
Tesis/Monografía de grado		4
En Marcha		1
Tesis/Monografía de grado		1
Otras Referencias		4
Presentaciones en eventos		1
Jurado/Integrante		3