

Bucaramanga, 29 de junio de 2023

LA DIRECTORA DE GESTIÓN HUMANA

CERTIFICA

Que **OSCAR EDUARDO RUEDA SÁNCHEZ**, identificado con cédula de ciudadanía N°91.490.984 expedida en Bucaramanga, acompañó como director y/o codirector de Trabajos de Grado de Pregrado, los proyectos que se relacionan a continuación:

- **DIRECTOR:** *Diseño y construcción de una máquina automatizada para empacar y sellar paquetes de mora de hasta 500 gramos* – 2020 – según Actas de Grado N°402 del 17 enero 2022 y 404 del 17 enero 2022 y Acta de Facultad N°228 del 13 de diciembre de 2021.
- **DIRECTOR:** *Clasificador de la semilla Sacha Inchi mediante aplicación de visión artificial* – 2022 – según Acta de Grado N°476 del 24 abril 2023 y Acta de Facultad N°292 del 13 de marzo de 2023.
- **CODIRECTOR:** *Diseño y construcción de un manipulador para detector de metales capaz de realizar búsqueda de minas antipersonal*– 2020 – según Acta de Grado N°370 del 21 de septiembre de 2021 y Acta de Facultad N°204 del 24 de junio de 2021.
- **CODIRECTOR:** *Diseño y construcción de una máquina instrumentada para realizar ensayos de fatiga por flexión para materiales compuestos* – 2020 – según Actas de Grado N°431 del 28 de abril de 2022 y N°420 del 28 de abril de 2022 y Acta de Facultad N°241 del 22 de marzo de 2022.
- **CODIRECTOR:** *Diseño y construcción de una máquina automatizada para el proceso de templado de chocolate* – 2020 – según Acta de Grado N°438 del 10 de agosto 2022 y Acta de Facultad N°256 del 29 de junio de 2022.
- **CODIRECTOR:** *Diseño y construcción de un procesador de alimentos para elaboración de canastillas de patacón de diferentes tamaños* – 2020 –según Actas de Grado N°438 del 10 de agosto de 2022, N°399 del 17 de enero de 2022 y Acta de Facultad N°228 del 13 de diciembre de 2021.

- **CODIRECTOR:** *Diseño e implementación de un sistema de telemanipulación para la operación remota del manipulador robótico del laboratorio de automatización de la Universidad Autónoma de Bucaramanga, por medio de un sistema de estimación de la posición de la muñeca y un sistema háptico para manipulación de objetos – 2022 – según Acta de Grado N°470 del 24 de abril de 2023 y Acta de Facultad N°292 del 13 de marzo de 2023.*

Atentamente,



NIMIA ARIAS OSORIO