Ponencia sobre la Evolución de Physical Al: End-to-End, y las tecnologías que lo impulsan ofrecida por Germán Ros

15/05/2026

Germán Ross Charla
Temática
Académica

La Escuela Politécnica Superior de Jaén celebrará el próximo ***viernes 22 de mayo de 2026 a las 11:30h. en el Salón de Grados del A3***, una ponencia titulada "La Evolución de Physical Al: End-to-End, y las tecnologías que lo impulsan", impartida por Germán Ros, miembro fundador y desarrollador del entorno de simulación CARLA, software libre que ha permitido el entrenamiento, a bajo coste, de IAs para vehículos autónomos.

En esta charla se repasará la evolución del end-to-end en el mundo físico: qué lo motivó, por qué durante años fue más una promesa que una realidad, y qué cambió para convertirlo en un enfoque práctico. El foco estará en las tecnologías que han acelerado esta maduración: la simulación como entorno reproducible para entrenamiento y validación, la generación y curación de datos a gran escala, y la capacidad de cerrar el ciclo entre mundo real y mundo digital (sim-to-real).

A través de ejemplos concretos, se mostrará cómo CARLA ayudó a estandarizar evaluación y datos sintéticos, cómo NVIDIA Omniverse elevó el realismo y la consistencia física/sensorial de los mundos digitales, y cómo líneas como NuRec y Cosmos empujan la reconstrucción y la generación hacia pipelines de entrenamiento continuos.

Sobre el ponente

Germán Ros es ingeniero informático e investigador en NVIDIA. Cursó ingeniería superior en informática en Murcia, y realizó su tesis doctoral en el Centro de Visión por Computador de la Universidad Autónoma de Barcelona, titulada "Comprensión visual de la escena para vehículos autónomos: comprender dónde y qué", en 2016. Posteriormente se fue a EEUU, donde trabajó como investigador científico en el Instituto de Investigación de Toyota, y luego pasó a ser director del Laboratorio de Agentes Autónomos de Intel. Actualmente es director de Desarrollo del Ecosistema de Simulación en NVIDIA, donde se dedica a crear agentes de IA incorporada capaces de operar a gran escala en el mundo físico, demostrando inteligencia, destreza y comportamientos seguros.

Paralelamente ha sido miembro fundador y desarrollador del entorno de simulación CARLA, software libre que ha permitido el entrenamiento, a bajo coste, de IAs para vehículos autónomos. Tiene además numerosas publicaciones y patentes, con más de 13000 citas.

Para mas información, puedes consultar el siguiente enlace a su producción científica
https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=55613492400