

1. Datos básicos[Datos generales](#)[Domicilio de residencia](#)**2. Formación académica**[Grados Académicos](#)**3. Trayectoria profesional**[Estancias de investigacion](#)**4. Producción científica, tecnológica y de innovación****4.1 Científica**[Publicación de artículos](#)[Capítulos publicados](#)[Memorias](#)**4.2 Tecnológica y de innovación**[Desarrollos tecnológicos](#)[Innovación](#)**5. Formación de capital humano****5.1 Docencia**[Programas en PNPC](#)[Programas no PNPC](#)**5.2 Tesis dirigidas**[Programas en PNPC](#)[Programas no PNPC](#)**5.3 Diplomados****6. Comunicación pública de la ciencia, tecnológica y de innovación****6.1 Difusión**[Publicación de artículos](#)**6.3 Divulgación**[Divulgación](#)[Capítulos publicados](#)**7. Vinculación**[Redes de investigación](#)[Proyectos de investigación](#)**8. Evaluaciones**[Evaluaciones CONACYT](#)[Evaluaciones no CONACYT](#)**9. Premios y distinciones**[Distinciones CONACYT](#)[Distinciones no CONACYT](#)**10. Lenguas e idiomas**[Idiomas](#)

CONACYT

Datos generales

CURP: ROTH721107HHGMRG05	Fecha de nacimiento: 07/nov/1972	RFC: ROTH721107GWA
Nombre: HUGO	Primer apellido: ROMERO	Segundo apellido: TREJO
Sexo: Masculino	Estado conyugal: Casado(a)	País de nacimiento: México
Entidad federativa: HIDALGO		CVU: 87389
Contacto principal: hromero72@gmail.com		Nacionalidad: Mexicana

Identificadores de autor

ORC ID: https://orcid.org/0000-0002-3660-758X
Researcher ID Thomson: null
arXiv Author ID: null
PubMed Author ID: null
Open ID: null

Medios de contacto

Medio de contacto	Categoría de contacto	Correo / Teléfono	Principal
Correo electrónico	Oficial	hromero72@gmail.com	SI
Móvil	Personal	7712202600	SI
Teléfono	Personal	7717106800	NO

Domicilio de residencia

Estado o distrito federal: HIDALGO	Municipio o delegación: MINERAL DE LA REFORMA
Localidad: CAMPESTRE VILLAS DEL ÁLAMO	Código postal: 42184
Asentamiento: Fraccionamiento - Campestre Villas del Álamo	

Vialidad de domicilio

Nombre de vialidad: LIMA

Identificación del inmueble

Número exterior:	Parte numérica: 326	Parte alfanumérica: null	Número exterior anterior: null
Número interior:	Parte numérica: null	Parte alfanumérica: null	

Entre que calles

Nombre de vialidad: CALLE EBANO y AVENIDA MAPLES

Calle posterior

Nombre: CALLE NISPERO

Descripción de la ubicación:

CONACYT

null

Grados académicos

Título: INGENIERO ELECTRICO

Nivel de escolaridad: Licenciatura

Estatus: Grado obtenido

Cédula profesional: 3342872

Opciones de titulación: Estudios de posgrado

Título de tesis: Opción créditos de maestría

Fecha de obtención: 12/dic/2000

Institución de obtención de grado: Tecnológico Nacional de Mexico

País de obtención de grado: México

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Aplicaciones eléctricas

Grados académicos

Título: MAESTRIA EN CIENCIAS

Nivel de escolaridad: Maestría

Estatus: Grado obtenido

Cédula profesional: null

Opciones de titulación: Tesis

Título de tesis: Condiciones de estabilidad robusta para familias polinomiales biparamétricas

Fecha de obtención: 26/ene/2001

Institución de obtención de grado: Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (Cinvestav)

País de obtención de grado: México

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Grados académicos

Título: DOCTOR EN CIENCIAS

Nivel de escolaridad: Doctorado

Estatus: Grado obtenido

Cédula profesional: null

Opciones de titulación: Tesis

Título de tesis: Modélisation et Asservissement Visuel d'un Mini Hélicoptère

Fecha de obtención: 15/jul/2008

Institución de obtención de grado: Université de Technologie de Compiègne

País de obtención de grado: France

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

CONACYT

Estancia Investigación

Nombre de estancia:	Non Linear Control Techniques ans Artificial Vision Algorithms Applied to Aerial Robots Navigation		
Tipo de estancia:	Académica		
Institución:	Heuristique et Diagnostic des Systèmes Complexes, Unité Mixte de Recherche		
Fecha Inicio:	30/nov/2017	Fecha Fin:	06/dic/2017

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Estancia Investigación

Nombre de estancia:	VUELO EN FORMACIÓN DE MINI HELICÓPTEROS BASADO EN VISIÓN ARTIFICIAL		
Tipo de estancia:	Sabática		
Institución:	Centro de Investigacion y de Estudios Avanzados del Instituto Politecnico Nacional (Cinvestav)		
Fecha Inicio:	30/ene/2012	Fecha Fin:	30/jun/2012

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Estancia Investigación

Nombre de estancia:	Vision with application to positioning and stabilization of mini helicopters		
Tipo de estancia:	Académica		
Institución:	Tsinghua University		
Fecha Inicio:	04/jul/2005	Fecha Fin:	03/ago/2005

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Publicación de artículos

ISSN impreso:	09210296	ISSN electrónico:	09210296
Nombre:	Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications		
País:	null		
Título del artículo:	Modeling and real-time stabilization of an aircraft having eight rotors		
Número de la revista:	1-3 SPEC. ISS.	Volumen de la revista:	54
Año de edición:	null	Año de publicación:	2009
Páginas de:	455	a:	470
Palabra clave 1:	MODELING	Palabra clave 2:	UAV CONTROL
		Palabra clave 3:	MULTIROTORS

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

CONACYT

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
S. Salazar null	SCOPUS	Autor
H. Romero null	SCOPUS	Autor
R. Lozano null	SCOPUS	Autor
P. Castillo null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 15523098	ISSN electrónico: 15523098	
Nombre: IEEE Transactions on Robotics		
País: null		
Título del artículo: Real-time stabilization of an eight-rotor UAV using optical flow		
Número de la revista: 4	Volumen de la revista: 25	
Año de edición: null	Año de publicación: 2009	
Páginas de: 809	a: 817	
Palabra clave 1: UAV	Palabra clave 2: OPTICAL FLOW	Palabra clave 3: CONTROL

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
Rogelio Lozano null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 16977912	ISSN electrónico: 16977912	
Nombre: RIAI - Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial		
País: null		
Título del artículo: Fusion of optical flow and inertial sensors for four-rotor rotorcraft stabilization		
Número de la revista: 2	Volumen de la revista: 7	
Año de edición: null	Año de publicación: 2010	
Páginas de: 49	a: 56	
Palabra clave 1: RETROALIMENTACIÓN	Palabra clave 2: FLUJO ÓPTICO	Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas

CONACYT

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
Juan Escareño null	SCOPUS	Autor
Rogelio Lozano null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 02635747	ISSN electrónico: 02635747	
Nombre: Robotica		
País: null		
Título del artículo: Visual servoing applied to real-time stabilization of a multi-rotor UAV		
Número de la revista: 7	Volumen de la revista: 30	
Año de edición: null	Año de publicación: 2012	
Páginas de: 1203	a: 1212	
Palabra clave 1: VISUAL SERVOING	Palabra clave 2: NAVIGATION SYSTEM	Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
Rogelio Lozano null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 01432087	ISSN electrónico: 01432087	
Nombre: Optimal Control Applications and Methods		
País: null		
Título del artículo: Suboptimal robust linear visual servoing for a delayed underactuated system		
Número de la revista: 6	Volumen de la revista: 34	
Año de edición: null	Año de publicación: 2013	
Páginas de: 696	a: 711	
Palabra clave 1: Suboptimal control	Palabra clave 2: Time delay	Palabra clave 3: Visual servoing

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?:	Sí	Fondo/Programa:	Programa CONACYT - Beca Nacional
--------------------------	----	-----------------	----------------------------------

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
A. Benitez-Morales null	SCOPUS	Autor
Omar Santos null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Luis Enrique Ramos-Velasco null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos

ISSN impreso:	09210296	ISSN electrónico:	09210296
Nombre:	Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications		
País:	null		
Título del artículo:	Trajectory control of a quadrotor subject to 2D wind disturbances: Robust-adaptive approach		
Número de la revista:	1-4	Volumen de la revista:	70
Año de edición:	null	Año de publicación:	2013
Páginas de:	51	a:	63
Palabra clave 1:	Adaptive control	Palabra clave 2:	Sliding mode
		Palabra clave 3:	Wind-tolerant flight

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?:	No
--------------------------	----

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
J. Escareño null	SCOPUS	Autor
S. Salazar null	SCOPUS	Autor
H. Romero null	SCOPUS	Autor
R. Lozano null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos

ISSN impreso:	09210296	ISSN electrónico:	09210296
Nombre:	Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications		
País:	null		
Título del artículo:	Predictor-based position control of a quad-rotor with delays in GPS and vision measurements		
Número de la revista:	1-4	Volumen de la revista:	70
Año de edición:	null	Año de publicación:	2013

CONACYT

Páginas de:	13	a:	26
Palabra clave 1:	State predictor	Palabra clave 2:	Quadrotor UAV
		Palabra clave 3:	GPS-Vision

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?:	Si	Fondo/Programa:	Programa CONACYT - Beca Nacional
--------------------------	----	-----------------	----------------------------------

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Jairo Ordaz null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
Sabine Mondié null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Rogelio Lozano null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos			
ISSN impreso:	09210296	ISSN electrónico:	09210296
Nombre:	Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications		
País:	null		
Título del artículo:	Real-time attitude stabilization of a mini-UAV quad-rotor using motor speed feedback		
Número de la revista:	1-4	Volumen de la revista:	70
Año de edición:	null	Año de publicación:	2013
Páginas de:	93	a:	106
Palabra clave 1:	Quadrotor UAV	Palabra clave 2:	Speed sensing feedback
		Palabra clave 3:	Embedded system

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?:	Si	Fondo/Programa:	Programa CONACYT - Beca Nacional
--------------------------	----	-----------------	----------------------------------

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Iván González null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
Jorge Torres null	SCOPUS	Autor
Rogelio Lozano null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos			
ISSN impreso:	09210296	ISSN electrónico:	09210296

CONACYT

Nombre: Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications		
País: null		
Título del artículo: Real-time stabilization of a quadrotor UAV: Nonlinear optimal and suboptimal control		
Número de la revista: 1-4	Volumen de la revista: 70	
Año de edición: null	Año de publicación: 2013	
Páginas de: 79	a: 91	
Palabra clave 1: Optimal control	Palabra clave 2: UAV	Palabra clave 3: Real-time visual servoing

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Omar Santos null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
Rogelio Lozano null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 02683768	ISSN electrónico: 02683768	
Nombre: International Journal of Advanced Manufacturing Technology		
País: null		
Título del artículo: On the effects of the temperature control at the performance of a dehydration process: energy optimization and nutrients retention		
Número de la revista: 9-12	Volumen de la revista: 86	
Año de edición: null	Año de publicación: 2016	
Páginas de: 3157	a: 3171	
Palabra clave 1: Dehydration process	Palabra clave 2: Nutrients retention	Palabra clave 3: Optimal control

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: Sí **Fondo/Programa:** Fondo Sectorial Convocatoria de Investigación Científica Básica

CONACYT

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Norma Francenia Santos-Sánchez null	SCOPUS	Autor
Raúl Salas-Coronado null	SCOPUS	Autor
Omar Jacobo Santos-Sánchez null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Erick Garrido-Aranda null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos

ISSN impreso: 09210296	ISSN electrónico: 09210296	
Nombre: JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS		
País: null		
Título del artículo: Optimized Discrete Control Law for Quadrotor Stabilization: Experimental Results		
Número de la revista: 1-4	Volumen de la revista: 84	
Año de edición: null	Año de publicación: 2016	
Páginas de: 67	a: 81	
Palabra clave 1: Optimal control	Palabra clave 2: Discrete system	Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Omar Santos null	WOK	Autor
Hugo Romero null	WOK	Autor
Sergio Salazar null	WOK	Autor
Orlando Garcia-Perez null	WOK	Autor
Rogelio Lozano null	WOK	Autor

Publicación de artículos

ISSN impreso: 00190578	ISSN electrónico: 00190578	
Nombre: ISA Transactions		
País: null		
Título del artículo: Real-time discrete suboptimal control for systems with input and state delays: Experimental tests on a dehydration process		
Número de la revista: 2	Volumen de la revista: 71	
Año de edición: null	Año de publicación: 2017	
Páginas de: 448	a: 457	
Palabra clave 1: Dehydration	Palabra clave 2: Dynamic programming	Palabra clave 3: Optimal control

Áreas de conocimiento

CONACYT

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: Sí	Fondo/Programa: Fondo Sectorial Convocatoria de Investigación Científica Básica
------------------------------------	--

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Liliam Rodríguez-Guerrero null	SCOPUS	Autor
Omar Jacobo Santos-Sánchez null	SCOPUS	Autor
Nicolás Cervantes-Escorcia null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 13494198	ISSN electrónico: 13494198	
Nombre: INTERNATIONAL JOURNAL OF INNOVATIVE COMPUTING INFORMATION AND CONTROL		
País: null		
Título del artículo: ADAPTIVE NONLINEAR OPTIMAL CONTROL FOR A BANANA DEHYDRATION PROCESS		
Número de la revista: 6	Volumen de la revista: 14	
Año de edición: null	Año de publicación: 2018	
Páginas de: 2055	a: 2070	
Palabra clave 1: Optimal nonlinear control	Palabra clave 2: Energy savings	Palabra clave 3: Dehydration

Áreas de conocimiento		
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas	
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático	

¿Recibió apoyo CONACYT?: Sí	Fondo/Programa: Fondo Sectorial Convocatoria de Investigación Científica Básica
------------------------------------	--

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Jorge-Manuel Ortega-Martinez null	WOK	Autor
Omar-Jacobo Santos-Sanchez null	WOK	Autor
Liliam Rodriguez-Guerrero null	WOK	Autor
Hugo Romero Trejo null	WOK	Autor
Jesus-Patricio Ordaz-Oliver null	WOK	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 2193567X	ISSN electrónico: 2193567X	
Nombre: Arabian Journal for Science and Engineering		
País: null		
Título del artículo: Optimal PI and PID Temperature Controls for a Dehydration Process		
Número de la revista: 3	Volumen de la revista: 44	
Año de edición: null	Año de publicación: 2019	

CONACYT

Páginas de:	2519	a:	2534
Palabra clave 1:	Optimal PID control	Palabra clave 2:	Hill climbing method
		Palabra clave 3:	Dehydration process

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?:	Si	Fondo/Programa:	Fondo Sectorial Convocatoria de Investigación Científica Básica
--------------------------	----	-----------------	---

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Nicolás Cervantes-Escorcía null	SCOPUS	Autor
Omar Jacobo Santos-Sánchez null	SCOPUS	Autor
Liliam Rodríguez-Guerrero null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero-Trejo null	SCOPUS	Autor
Alberto González-Facundo null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos			
ISSN impreso:	15986446	ISSN electrónico:	15986446
Nombre:	International Journal of Control, Automation and Systems		
País:	null		
Título del artículo:	On the Ultimate Uniform Bounded-stabilization for a Class of Perturbed Time Delay System via Sub-optimal Robust Control		
Número de la revista:	11	Volumen de la revista:	18
Año de edición:	null	Año de publicación:	2020
Páginas de:	2818	a:	2829
Palabra clave 1:	Robust Control	Palabra clave 2:	Time Delay Systems
		Palabra clave 3:	UUB-Stability

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?:	No
--------------------------	----

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Omar Santos null	SCOPUS	Autor
Miguel Ramírez null	SCOPUS	Autor
Carlos Cuvas null	SCOPUS	Autor
Liliam Rodríguez-Guerrero null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Patricio Ordaz null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos			
--------------------------	--	--	--

CONACYT

ISSN impreso: 07182724	ISSN electrónico: null	
Nombre: Journal of Technology Management and Innovation		
País: null		
Título del artículo: Low-cost technological strategies for smallholders sustainability: A review		
Número de la revista: 1	Volumen de la revista: 15	
Año de edición: null	Año de publicación: 2020	
Páginas de: 105	a: 113	
Palabra clave 1: Technological Strategy	Palabra clave 2: Low Cost Technoogy	Palabra clave 3: Remote Sensing

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores		
Coautor	Origen	Rol participación
Eduardo Cornejo Velazquez	MANUAL	Autor
Otilio Arturo Acevedo Sandoval	MANUAL	Autor
Hugo Romero Trejo	MANUAL	Autor
Alfredo Toriz Palacios	MANUAL	Autor

Publicación de artículos		
ISSN impreso: 01432087	ISSN electrónico: 01432087	
Nombre: Optimal Control Applications and Methods		
País: null		
Título del artículo: Finite horizon nonlinear optimal control for a quadrotor: Experimental results		
Número de la revista: 1	Volumen de la revista: 42	
Año de edición: null	Año de publicación: 2021	
Páginas de: 54	a: 80	
Palabra clave 1: Discrete Optimal Control	Palabra clave 2: Energetic Performance	Palabra clave 3: Quadrotor

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

CONACYT

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Omar Santos-Sánchez null	SCOPUS	Autor
Orlando García null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
Rogelio Lozano null	SCOPUS	Autor

Publicación de artículos

ISSN impreso: 15551415	ISSN electrónico: 15551415	
Nombre: Journal of Computational and Nonlinear Dynamics		
País: null		
Título del artículo: Parameter identification based on nonlinear observer for mechanical systems		
Número de la revista: 2	Volumen de la revista: 16	
Año de edición: null	Año de publicación: 2021	
Páginas de: 1	a: 12	
Palabra clave 1: Sliding Mode Observer	Palabra clave 2: Nonlinear Mechanical Systems	Palabra clave 3: Friction Coefficients

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?: No

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Patricio Ordaz null	SCOPUS	Autor
Miguel Ramírez null	SCOPUS	Autor
Liliam Rodríguez null	SCOPUS	Autor
Carlos Cuvas null	SCOPUS	Autor
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Omar Sandre null	SCOPUS	Autor

Capítulos publicados

ISBN: 9782746214668	Título del libro: OBJETS VOLANTS MINIATURES: MODÉLISATION ET COMMANDE EMBARQUÉE	
Editorial: HERMÈS - LAVOISIER, PARIS		
Número de edición: 1	Año de edición: 2007	
Título del capítulo: UTILISATION DE LA VISION POUR LA LOCALISATION ET LA STABILISATION DES DRONES		
Número de capítulo: 11	Páginas de: 281	a: 304

Resumen:

En este capítulo presentamos a los sistemas de visión por computadora como un sensor para la automatización de robots voladores de pequeña escala. Se han desarrollado y puesto en operación algunos métodos para la localización y la estabilización de una plataforma utilizando una simple cámara empotrada en el robot volador. Así, los métodos de navegación basados en la visión artificial pueden estimar la posición y los ángulos de cabeceo, alabeo y guiñada de la cámara y por consecuencia del robot volador con respecto a un sistema de coordenadas 3D bien definido.

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Hugo Romero Trejo	MANUAL	Autor
Rogelio Lozano null	MANUAL	Autor

Capítulos publicados

ISBN: 9781402091360	Título del libro: UNMANNED AIRCRAFT SYSTEMS	
Editorial: SPRINGER NETHERLANDS		
Número de edición: 1	Año de edición: 2009	
Título del capítulo: MODELING AND REAL-TIME STABILIZATION OF AN AIRCRAFT HAVING EIGHT ROTORS		
Número de capítulo: 23	Páginas de: 455	a: 470

Resumen:

We introduce an original configuration of a multi rotor helicopter composed of eight rotors. Four rotors, also called main rotors, are used to stabilize the attitude of the helicopter, while the four extra rotors (lateral rotors) are used to perform the lateral movements of the unmanned aerial vehicle (UAV).

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Sergio Salazar null	MANUAL	Autor
Hugo Romero null	MANUAL	Autor
Rogelio Lozano null	MANUAL	Autor
Pedro Castillo null	MANUAL	Autor

Capítulos publicados

ISBN: 9781848211278	Título del libro: UNMANNED AERIAL VEHICLES, EMBEDDED CONTROL	
Editorial: Wiley		
Número de edición: 1	Año de edición: 2013	
Título del capítulo: HOVER STABILIZATION OF A QUAD-ROTOR USING A SINGLE CAMERA		
Número de capítulo: 9	Páginas de: 167	a: 189

Resumen:

CONACYT

This chapter presents the stabilization and local positioning of a four-rotor rotorcraft using computer vision. Our approach combines the measurements from an IMU (inertial measurement unit) and a vision system composed of a single camera used to estimate the orientation and position of the rotorcraft. The vision system provides the position and yaw angle while the IMU gives the pitch and roll angles at a higher rate. Two different techniques are presented to obtain the position from the information provided by the camera.

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor

Capítulos publicados

ISBN: 9781848211278	Título del libro: UNMANNED AERIAL VEHICLES, EMBEDDED CONTROL	
Editorial: Wiley		
Número de edición: 1	Año de edición: 2013	
Título del capítulo: REAL-TIME STABILIZATION OF AN EIGHT-RTOR UAV USING STEREO VISION AND OPTICAL FLOW		
Número de capítulo: 12	Páginas de: 237	a: 263

Resumen:

Image-based control to stabilize at hover the rotary wing machine is performed by separately applying two different techniques of computer vision. In Chapter 9 a single camera has been used to estimate the aerial robot position: now in this case two cameras are used to estimate the unmanned aerial vehicle (UAV) position, i. e. applying the stereo vision theory (epipolar geometry) the 3D position is obtained. Separately another computer vision technique is developed to estimate indirectly the UAV translational velocity on plane x -y. This technique is based on optical flow, which calculates the image velocity between two consecutive frames (characteristic pixels displacement). With these optical flow measures, the vision system is able to make a very acceptable estimation of flying machine translational

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Coautores

Coautor	Origen	Rol participación
Hugo Romero null	SCOPUS	Autor
Sergio Salazar null	SCOPUS	Autor
José Gómez null	SCOPUS	Autor

Memorias

Título de la memoria: Congreso Internacional en Control, Instrumentación Virtual y Sistemas Digitales
Título de la obra:
Autor de la obra: Marco Antonio Ramírez Salinas

CONACYT

Título de la publicación: Direcciones Convexas para Dominios	Páginas de: 35	a: 45
Año de publicación: 2001	País: México	
Palabra clave 1: Robustez	Palabra clave 2: Convexidad	Palabra clave 3: S-dominio

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes	
Hugo Romero Trejo	
Vladimir L. Kharitonov	
Omar Santos	

Memorias		
Título de la memoria: Proceedings of the IEEE Conference on Decision and Control 2001, DOI: 10.1109/CDC.2001.981200		
Título de la obra:		
Autor de la obra: IEEE .		
Título de la publicación: Double Edge Family: Extreme Point Results	Páginas de: 1986 a: 1990	
Año de publicación: 2001	País: United States of America	
Palabra clave 1: Nested polynomial families	Palabra clave 2: Robust stability	Palabra clave 3: Uncertain systems

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí	Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional
----------------------------	--

Participantes	
Hugo Romero null	
Vladimir Kharitonov null	

Memorias		
Título de la memoria: Congreso Internacional en Control, Instrumentación Virtual y Sistemas Digitales		
Título de la obra:		
Autor de la obra: Marco Antonio Ramírez Salinas		
Título de la publicación: Asignación Espectral en Sistemas	Páginas de: 30 a: 34	
Año de publicación: 2001	País: México	
Palabra clave 1: Sistema Retardado	Palabra clave 2: Cuasipolinomio	Palabra clave 3: Estabilidad

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas

CONACYT

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

Omar J. Santos Sánchez

Sabine Mondie null

Hugo Romero Trejo

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of the American Control Conference 2006. DOI: 10.1109/ACC.2006.1657332

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Stabilization and Location of a Four Rotor

Páginas de: 3930

a: 3935

Año de publicación: 2006

País: United States of America

Palabra clave 1: Aircraft control

Palabra clave 2: Local positioning

Palabra clave 3: Visual servoing

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

Hugo Romero null

Ryad Benosman null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: IFAC Proceedings Volumes. DOI: 10.3182/20070903-3-FR-2921.00038

Título de la obra:

Autor de la obra: IFAC .

Título de la publicación: Fusion of optical flow and inertial sensors for

Páginas de: 209

a: 214

Año de publicación: 2007

País: France

Palabra clave 1: Aircraft control

Palabra clave 2: Computer vision

Palabra clave 3: Robot navigation

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

CONACYT

Participantes

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Rogelio Lozano null

Ryad Benosman null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of the European Control Conference, ECC 2007. DOI: 10.23919/ECC.2007.7068815

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Simple real-time control strategy to stabilize

Páginas de: 3486

a: 3491

Año de publicación: 2007

País: Greece

Palabra clave 1: Real-time control

Palabra clave 2: Bounded input

Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca al Extranjero

Participantes

Anand Sanchez null

Pedro Castillo null

Juan Esacreño null

Hugo Romero null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of the IEEE Conference on Decision and Control 2007. DOI: 10.1109/CDC.2007.4434776

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: A New UAV Configuration Having Eight

Páginas de: 6418

a: 6423

Año de publicación: 2007

País: United States of America

Palabra clave 1: UAV

Palabra clave 2: Real-time control

Palabra clave 3: Autonomous flight

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

CONACYT

Participantes

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Anand Sanchez null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007. DOI: 10.1109/IROS.2007.4399324

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Modelling and real-time control stabilization

Páginas de: 147

a: 152

Año de publicación: 2007

País: United States of America

Palabra clave 1: Dynamic model

Palabra clave 2: VTOL

Palabra clave 3: Real-timestabilization

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Anand Sánchez null

Pedro Castillo null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of 6th International Conference on Electrical Engineering, Computing Science and Automatic Control, CCE

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Real-time stereo visual servoing control of

Páginas de: 1

a: 11

Año de publicación: 2009

País: México

Palabra clave 1: Visual servoing

Palabra clave 2: Stereo vision

Palabra clave 3: UAV control

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

CONACYT

Participantes

Sergio Salazar null

Hugo Romero null

Jose Gomez null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of 8th International Conference on Electrical Engineering, Computing Science and Automatic Control, CCE 2011

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Attitude control of a quad-rotor using speed

Páginas de: 1 a: 6

Año de publicación: 2011

País: México

Palabra clave 1: Embedded flight system,

Palabra clave 2: Real-time stabilization

Palabra clave 3: Quad-rotor

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

Iván González null

Sergio Salazar null

Hugo Romero null

Rogelio Lozano null

Jorge Torres null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of the American Control Conference. DOI: 10.1109/ACC.2012.6315498

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Nonlinear and optimal real-time control of a

Páginas de: 3857 a: 3862

Año de publicación: 2012

País: Canada

Palabra clave 1: Optimal control

Palabra clave 2: Real-time stabilization

Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

Participantes

CONACYT

Participantes

Luis Alberto Sánchez null

Omar Santos null

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2013. DOI: 10.1109/ICUAS.2013.6564748

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Visual odometry for autonomous outdoor

Páginas de: 678

a: 684

Año de publicación: 2013

País: United States of America

Palabra clave 1: Visual odometry

Palabra clave 2: Computer vision

Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Omar Santos null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: IFAC Proceedings Volumes. DOI:10.3182/20131120-3-FR-4045.00060

Título de la obra:

Autor de la obra: IFAC .

Título de la publicación: Real-Time Tracking by a Quadrotor for

Páginas de: 93

a: 98

Año de publicación: 2013

País: France

Palabra clave 1: Computer vision

Palabra clave 2: Object tracking

Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

Participantes

CONACYT

Participantes

Sergio Reyes null
José Rangel null
Jaime Zavala null
Hugo Romero null
Sergio Salazar null
Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2014. DOI: 10.1109/ICUAS.2014.6842333		
Título de la obra:		
Autor de la obra: IEEE .		
Título de la publicación: Task-based control of a multirotor miniature	Páginas de: 857	a: 863
Año de publicación: 2014	País: United States of America	
Palabra clave 1: Grasping	Palabra clave 2: Stabilization	Palabra clave 3: MAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

Participantes

Juan Esacreño null
Gerardo Flores null
Miki Rakotondrabe null
Hugo Romero null
Rogelio Lozano null
Elsa Rubio null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2014. DOI: 10.1109/ICUAS.2014.6842368		
Título de la obra:		
Autor de la obra: IEEE .		
Título de la publicación: Discrete optimal control for a quadrotor UAV:	Páginas de: 1138	a: 1145
Año de publicación: 2014	País: United States of America	
Palabra clave 1: Optimal control	Palabra clave 2: Discrete system	Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

CONACYT

Participantes

Omar Santos null

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of Workshop on Research, Education and Development of Unmanned Aerial Systems, RED-UAS 2015. DOI:

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: On the tracking trajectory using optimal

Páginas de: 142

a: 151

Año de publicación: 2015

País: México

Palabra clave 1: Optimal contro

Palabra clave 2: Tracking trajectory

Palabra clave 3: Minihelicopter

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

Participantes

Orlando García null

Omar Santos null

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of Workshop on Research, Education and Development of Unmanned Aerial Systems, RED-UAS 2015. DOI:

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Sliding mode line-of-sight stabilization of a

Páginas de: 431

a: 438

Año de publicación: 2015

País: México

Palabra clave 1: Sliding mode control

Palabra clave 2: Line of sight

Palabra clave 3: Quadrotor

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

Participantes

Carlos Espinosa null

CONACYT

Participantes

Karina Mayen null

Mariano Lizarraga null

Sergio Salazar null

Hugo Romero null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of Workshop on Research, Education and Development of Unmanned Aerial Systems, RED-UAS 2015. DOI:

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Real-time video stabilization algorithm

Páginas de: 78

a: 83

Año de publicación: 2015

País: México

Palabra clave 1: Computer vision

Palabra clave 2: Video stabilization

Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

Participantes

Karina Mayen null

Carlos Espinoza null

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Mariano Lizarraga null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2015. DOI: 10.1109/ICUAS.2015.7152386

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Outdoor haptic teleoperation of a hexarotor

Páginas de: 972

a: 979

Año de publicación: 2015

País: United States of America

Palabra clave 1: Haptic system

Palabra clave 2: Teleoperation

Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

CONACYT

Participantes

Sergio Reyes null
Hugo Romero null
Sergio Salazar null
Rogelio Lozano null
Omar Santos null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2016. DOI: 10.1109/ICUAS.2016.7502658		
Título de la obra:		
Autor de la obra: IEEE .		
Título de la publicación: Estimation of velocity and position for a	Páginas de: 430	a: 436
Año de publicación: 2016	País: United States of America	
Palabra clave 1: State estimation	Palabra clave 2: Real-time	Palabra clave 3: Quadrotor UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

Participantes

Alejandro Montiel Varela
Omar Santos
Sergio Salazar
Hugo Romero
Adrián Martínez Vázquez
Rogelio Lozano

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2017. DOI: 10.1109/ICUAS.		
Título de la obra:		
Autor de la obra: IEEE .		
Título de la publicación: GPI controller for quadrotor UAV stabilization	Páginas de: 1833	a: 1839
Año de publicación: 2017	País: United States of America	
Palabra clave 1: GPI control	Palabra clave 2: Real-time flight	Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? No

CONACYT

Participantes

Edgar Geovani Trejo Escamilla

Hugo Romero

Omar Santos

Sergio Salazar

Rogelio Lozano

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2017. DOI: 10.1109/ICUAS.2017.7991487

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Autonomous take-off and landing on a

Páginas de: 877

a: 884

Año de publicación: 2017

País: United States of America

Palabra clave 1: Computer vision

Palabra clave 2: Optimal control

Palabra clave 3: UAV

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Beca Nacional

Participantes

Orlando García null

Donovan Flores null

Omar Santos null

Hugo Romero null

Sergio Salazar null

Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria: Proceedings of 22nd International Conference on System Theory, Control and Computing, ICSTCC 2018. DOI: 10.1109

Título de la obra:

Autor de la obra: IEEE .

Título de la publicación: Autonomous ground vehicle navigation using

Páginas de: 342

a: 347

Año de publicación: 2018

País: Romania

Palabra clave 1: Data fusion

Palabra clave 2: Odometry

Palabra clave 3: Autonomous navigation

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT? Sí

Fondo/Programa: Programa CONACYT - Otro

CONACYT

Participantes

Sergio Reyes null
Oscar Tokunaga null
Eduardo Steed Espinoza null
Sergio Salazar null
Hugo Romero null
Rogelio Lozano null

Memorias

Título de la memoria:	IFAC-PapersOnLine. DOI: 10.1016/j.ifacol.2018.07.339		
Título de la obra:			
Autor de la obra:	IFAC .		
Título de la publicación:	Nonlinear Control and Trajectory Tracking of	Páginas de:	561 a: 566
Año de publicación:	2018	País:	México
Palabra clave 1:	Trajectory tracking	Palabra clave 2:	UAS
		Palabra clave 3:	Stabilization

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?	Sí	Fondo/Programa:	Programa CONACYT - Otro
-------------------------	----	-----------------	-------------------------

Participantes

Patricio Ordaz null
Eduardo Steed Espinoza null
Filiberto Muñoz null
Luis Rodolfo García Carrillo
Hugo Romero
Rogelio Lozano

Memorias

Título de la memoria:	IOP Conference Series: Materials Science and Engineering		
Título de la obra:			
Autor de la obra:	Hugo Romero Trejo		
Título de la publicación:	Parameter estimation of a second order	Páginas de:	1 a: 8
Año de publicación:	2019	País:	Colombia
Palabra clave 1:	Slidin Mode Observer	Palabra clave 2:	Parameter Identification
		Palabra clave 3:	Least Squares

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

¿Recibió apoyo CONACYT?	No
-------------------------	----

CONACYT

Participantes

Patricio Ordaz Oliver

Liliam Rodriguez Guerrero

Omar Santos Sanchez

Carlos Cuvas Castillo

Hugo Romero Trejo

Mario Ordaz Oliver

Pablo Lopez Perez

Desarrollos tecnológicos

Nombre del desarrollo: DESARROLLO DE UNA NUEVA CONFIGURACIÓN DE ROBOT AÉREO CON 8 ROTORES**Tipo de desarrollo:****Documento de respaldo:****Objetivo del desarrollo:**

GENERAR UNA NUEVA CONFIGURACIÓN DE ROBOT AÉREO QUE PRESENTE UNA MENOR DIFICULTAD EN SU PILOTAJE.

Resúmen del desarrollo:

ES UNA CONFIGURACIÓN ORIGINAL DE UN VEHÍCULO AEREO QUE POSEÉ OCHO ROTORES, CUATRO DE ELLOS ESTAN DEDICADOS A ESTABILIZAR EL HELICÓPTERO MIENTRAS LOS RESTANTES CUATRO REALIZAN LOS DESPLAZAMIENTOS LATERALES. LA PRINCIPAL VENTAJA DE ESTA CONFIGURACIÓN SE PR

Apoyo CONACYT: No

Áreas de conocimiento

Área:**Campo:****Disciplina:****Subdisciplina:****Generación de valor y/o impacto para el beneficiario:****Formación de recursos humanos u otros resultados:**

Logros

ES UNA CONFIGURACIÓN QUE NO HABÍA SIDO EXPLORADA ANTERIORMENTE POR NINGUN GRUPO DE INVESTIGACIÓN NI COMPAÑÍA.

Etapas de desarrollo

Etapas de desarrollo	Horas hombre invertidas	Costo	Fecha inicio	Fecha fin
	null	0	18/sep/2006	26/ene/2007

Mecanismos de transferencia

Tipo de mecanismo de transferencia	A quién fue transferido	País
null		France

Desarrollos tecnológicos

CONACYT

Nombre del desarrollo: CONSTRUCCIÓN DE UN ROBOT AÉREO DE 4 ROTORES Y SU CARTA ELECTRÓNICA	
Tipo de desarrollo:	Documento de respaldo:
Objetivo del desarrollo: LOGRAR LA INDEPENDENCIA TECNOLÓGICA	
Resúmen del desarrollo: SE CONSTRUYO UN ROBOT AÉREO DE CUATRO ROTORES CON EL FIN DE TENER UNA PLATAFORMA INEPENDIENTE A LAS PLATAFORMAS COMERCIALES EXISTENTES. ADEMÁS, TAMBINE SE DESARROLLO SU TARJETA ELECTRONICA PARA EL CONTROL EMBARCADO DE ESTA PLATAFORMA.	
Apoyo CONACYT: No	

Áreas de conocimiento

Área:	Campo:
Disciplina:	Subdisciplina:

Generación de valor y/o impacto para el beneficiario:
SE TIENE UNA INDEPENDENCIA TOTAL PARA LA CONSTRUCCIÓN E INSTRUMENTACIÓN DE ESTE TIPO DE ROBOT AÉREOS.

Formación de recursos humanos u otros resultados:

Logros

Etapas de desarrollo				
Etapas de desarrollo	Horas hombre invertidas	Costo	Fecha inicio	Fecha fin
	null	0	01/sep/2004	31/ene/2006

Mecanismos de transferencia

Tipo de mecanismo de transferencia	A quién fue transferido	País
null		France

Innovación

Nombre de la Innovación:	Sistema Estadístico del Sector SIEST
Descripción de la Innovación:	Sistema informático para la recolección, gestion y explotación de datos turísticos. El sistema brinda la facilidad al empresario
Tipo de Innovación OSLO:	Innovación de producto
Tipo de innovación:	Incremental
Aplicación de innovación:	
Potencial cobertura:	Nacional
Mecanismo de protección de la propiedad intelectual:	Derecho de autor
¿Recibió apoyo CONACYT?	Sí Fondo/Programa: Fondos y Apoyos Institucionales Programa Estímulos a la Innovación (PEI)

Sector industrial SCIAN

CONACYT

Sector: Servicios de esparcimiento culturales y deportivos, y otros servicios	Subsector: Servicios de entretenimiento en instalaciones recreativas y
Rama: Otros servicios recreativos	Subrama: Otros servicios recreativos
	Subrama: Otros servicios recreativos prestados

Sector industrial OCDE	
Sector: Actividades artísticas, de entretenimiento y recreativas	División: Actividades deportivas, de esparcimiento y recreativas
Grupo: Otras actividades de esparcimiento y recreativas	Subrama: Otras actividades de esparcimiento y recreativas n.c.p.

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Sistemas computacionales

Monto de ventas: null	Volumen de producción: null
------------------------------	------------------------------------

Empleos directos: null	Empleos indirectos: null
-------------------------------	---------------------------------

Innovación	
Nombre de la Innovación: Sistema PlaneaT	
Descripción de la Innovación: Sistema informático para la generación y gestion de información académica dirigido a profesores de educación básica. En este	
Tipo de Innovación OSLO: Innovación de producto	
Tipo de innovación: Incremental	
Aplicación de innovación:	
Potencial cobertura: Nacional	
Mecanismo de protección de la propiedad intelectual: Derecho de autor	
¿Recibió apoyo CONACYT? Sí	Fondo/Programa: Fondos y Apoyos Institucionales Programa Estímulos a la Innovación (PEI)

Sector industrial SIAN		
Sector: Servicios educativos	Subsector: Servicios educativos	
Rama: Escuelas de educación básica, media y	Subrama: Escuelas de educación primaria	Subrama: Escuelas de educación primaria del

Sector industrial OCDE	
Sector: Enseñanza	División: Enseñanza
Grupo: Enseñanza preescolar y primaria	Subrama: No aplica

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Sistemas computacionales

Monto de ventas: null	Volumen de producción: null
------------------------------	------------------------------------

Empleos directos: null	Empleos indirectos: null
-------------------------------	---------------------------------

Docencia - Programas PNPC	
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.	
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN CONTROL AUTOMÁTICO	
Nombre del curso o asignatura: Seminario de Flujo óptico	

CONACYT

Fecha inicio: 19/ene/2009	Fecha fin: 24/abr/2009	Horas totales: 28
----------------------------------	-------------------------------	--------------------------

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Docencia - Programas PNPC			
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO			
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL			
Nombre del curso o asignatura: Control Digital			
Fecha inicio: 26/ene/2009	Fecha fin: 29/may/2009	Horas totales: 60	

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Docencia - Programas PNPC			
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO			
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL			
Nombre del curso o asignatura: Control Digital			
Fecha inicio: 26/ene/2009	Fecha fin: 03/jul/2009	Horas totales: 60	

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Docencia - Programas PNPC			
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO			
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL			
Nombre del curso o asignatura: Control Adaptable (Optativa)			
Fecha inicio: 27/jul/2009	Fecha fin: 27/nov/2009	Horas totales: 60	

Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Docencia - Programas PNPC			
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO			
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL			
Nombre del curso o asignatura: Control Adaptable			
Fecha inicio: 03/ago/2009	Fecha fin: 27/nov/2009	Horas totales: 60	

Áreas de conocimiento			
-----------------------	--	--	--

CONACYT

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Adaptable (Optativa)		
Fecha inicio: 25/ene/2010	Fecha fin: 28/may/2010	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 25/ene/2010	Fecha fin: 28/may/2010	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas de Tiempo Real		
Fecha inicio: 26/jul/2010	Fecha fin: 26/nov/2010	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 24/ene/2011	Fecha fin: 27/may/2011	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

CONACYT

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control de Robots (Optativa)		
Fecha inicio: 24/ene/2011	Fecha fin: 27/may/2011	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas de Tiempo Real		
Fecha inicio: 24/ene/2011	Fecha fin: 27/may/2011	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas de Tiempo Real		
Fecha inicio: 25/jul/2011	Fecha fin: 25/nov/2011	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 23/ene/2012	Fecha fin: 25/may/2012	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		

CONACYT

Nombre del curso o asignatura: Sistemas en Tiempo Real		
Fecha inicio: 23/jul/2012	Fecha fin: 23/nov/2012	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 21/ene/2013	Fecha fin: 24/may/2013	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: DOCTORADO EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Proyecto de Tesis I		
Fecha inicio: 21/ene/2013	Fecha fin: 24/may/2013	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas de Tiempo Real		
Fecha inicio: 22/jul/2013	Fecha fin: 29/nov/2013	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 20/ene/2014	Fecha fin: 23/may/2014	Horas totales: 60

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Adaptable (Optativa)		
Fecha inicio: 20/ene/2014	Fecha fin: 23/may/2014	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Simulación y Programación		
Fecha inicio: 21/jul/2014	Fecha fin: 21/nov/2014	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas en Tiempo Real		
Fecha inicio: 21/jul/2014	Fecha fin: 21/nov/2014	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: null		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 19/ene/2015	Fecha fin: 22/may/2015	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

CONACYT

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: null		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas en Tiempo Real		
Fecha inicio: 03/ago/2015	Fecha fin: 20/nov/2015	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Robusto (Optativa)		
Fecha inicio: 25/ene/2016	Fecha fin: 14/jun/2016	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Proyecto de Tesis I		
Fecha inicio: 25/ene/2016	Fecha fin: 14/jun/2016	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 25/ene/2016	Fecha fin: 14/jun/2016	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		

CONACYT

Nombre del curso o asignatura: Proyecto de Tesis II		
Fecha inicio: 25/jul/2016	Fecha fin: 18/nov/2016	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas de Tiempo Real		
Fecha inicio: 25/jul/2016	Fecha fin: 18/nov/2016	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Proyecto de Tesis III		
Fecha inicio: 23/ene/2017	Fecha fin: 26/may/2017	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 23/ene/2017	Fecha fin: 26/may/2017	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC		
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas de Tiempo Real		
Fecha inicio: 31/jul/2017	Fecha fin: 17/nov/2017	Horas totales: 60

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Proyecto de Tesis II		
Fecha inicio: 31/jul/2017	Fecha fin: 17/nov/2017	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Control Digital		
Fecha inicio: 22/ene/2018	Fecha fin: 25/may/2018	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Proyecto de Tesis III		
Fecha inicio: 22/ene/2018	Fecha fin: 25/may/2018	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Proyecto de Tesis II		
Fecha inicio: 30/jul/2018	Fecha fin: 16/nov/2018	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

CONACYT

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Sistemas en Tiempo Real		
Fecha inicio: 30/jul/2018	Fecha fin: 16/nov/2018	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Robótica		
Fecha inicio: 21/ene/2019	Fecha fin: 24/may/2019	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO		
Nombre del programa: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL		
Nombre del curso o asignatura: Tesis		
Fecha inicio: 21/ene/2019	Fecha fin: 24/may/2019	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Álgebra Lineal		
Fecha inicio: 13/ago/2001	Fecha fin: 07/dic/2001	Horas totales: 75

Áreas de conocimiento

Área: Ciencias físico matemáticas y ciencias de la tierra	Campo: Matemáticas
Disciplina: Álgebra	Subdisciplina: Álgebra lineal

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		

CONACYT

Nombre del curso o asignatura: Electrónica Analógica		
Fecha inicio: 13/ago/2001	Fecha fin: 07/dic/2001	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ingeniería
Disciplina: Ingeniería electrónica	Subdisciplina: Dispositivos electrónicos

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Álgebra Lineal		
Fecha inicio: 21/ene/2002	Fecha fin: 07/jun/2002	Horas totales: 75

Áreas de conocimiento	
Área: Ciencias físico matemáticas y ciencias de la tierra	Campo: Matemáticas
Disciplina: Álgebra	Subdisciplina: Álgebra lineal

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Electrónica Básica		
Fecha inicio: 21/ene/2002	Fecha fin: 07/jun/2002	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ingeniería
Disciplina: Ingeniería electrónica	Subdisciplina: Dispositivos electrónicos

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Electrónica Básica		
Fecha inicio: 12/ago/2002	Fecha fin: 06/dic/2002	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ingeniería
Disciplina: Ingeniería electrónica	Subdisciplina: Dispositivos electrónicos

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Cálculo Integral		
Fecha inicio: 19/ago/2002	Fecha fin: 06/dic/2002	Horas totales: 75

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área: Ciencias físico matemáticas y ciencias de la tierra	Campo: Matemáticas
Disciplina: Álgebra	Subdisciplina: Álgebra lineal

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Control I		
Fecha inicio: 20/ene/2003	Fecha fin: 06/jun/2003	Horas totales: 75

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Cálculo Integral		
Fecha inicio: 20/ene/2003	Fecha fin: 06/jun/2003	Horas totales: 75

Áreas de conocimiento

Área: Ciencias físico matemáticas y ciencias de la tierra	Campo: Matemáticas
Disciplina: Análisis y análisis funcional	Subdisciplina: Cálculo de variaciones

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Control II		
Fecha inicio: 21/jul/2003	Fecha fin: 05/dic/2003	Horas totales: 75

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Álgebra Lineal		
Fecha inicio: 21/jul/2003	Fecha fin: 05/dic/2003	Horas totales: 75

Áreas de conocimiento

Área: Ciencias físico matemáticas y ciencias de la tierra	Campo: Matemáticas
Disciplina: Álgebra	Subdisciplina: Álgebra lineal

CONACYT

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Université de Technologie de Compiègne		
Nombre del programa: Programa de ingeniería (Tronco común)		
Nombre del curso o asignatura: Algoritmica Básica		
Fecha inicio: 17/sep/2007	Fecha fin: 18/ene/2008	Horas totales: 32

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Université de Technologie de Compiègne		
Nombre del programa: Programa de Ingeniería (Tronco común)		
Nombre del curso o asignatura: Algoritmica Básica		
Fecha inicio: 18/feb/2008	Fecha fin: 13/jun/2008	Horas totales: 48

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 04/ago/2008	Fecha fin: 05/dic/2008	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Interfaces		
Fecha inicio: 04/ago/2008	Fecha fin: 05/dic/2008	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		

CONACYT

Nombre del curso o asignatura: Interfases		
Fecha inicio: 26/ene/2009	Fecha fin: 29/may/2009	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 26/ene/2009	Fecha fin: 03/jul/2009	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Sistemas Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Interfases		
Fecha inicio: 26/ene/2009	Fecha fin: 03/jul/2009	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Computación para ingeniería

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 26/ene/2009	Fecha fin: 29/may/2009	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 27/jul/2009	Fecha fin: 27/nov/2009	Horas totales: 60

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNP

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 03/ago/2009	Fecha fin: 27/nov/2009	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNP

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 25/ene/2010	Fecha fin: 28/may/2010	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNP

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Doctorado en Ciencias Computacionales		
Nombre del curso o asignatura: Seminario de Investigación		
Fecha inicio: 25/ene/2010	Fecha fin: 28/may/2010	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Computación	Subdisciplina: Sistemas computacionales

Docencia - Programas no PNP

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 26/jul/2010	Fecha fin: 26/nov/2010	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

CONACYT

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 24/ene/2011	Fecha fin: 27/may/2011	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 25/jul/2011	Fecha fin: 25/nov/2011	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 23/ene/2012	Fecha fin: 25/may/2012	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 23/jul/2012	Fecha fin: 23/nov/2012	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		

CONACYT

Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 21/ene/2013	Fecha fin: 24/may/2013	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 22/jul/2013	Fecha fin: 22/nov/2013	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 20/ene/2014	Fecha fin: 23/may/2014	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 21/jul/2014	Fecha fin: 21/nov/2014	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC		
Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Teoría de Control II		
Fecha inicio: 19/ene/2015	Fecha fin: 22/may/2015	Horas totales: 64

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Cálculo Vectorial		
Fecha inicio: 03/ago/2015	Fecha fin: 20/nov/2015	Horas totales: 80

Áreas de conocimiento

Área: Ciencias físico matemáticas y ciencias de la tierra	Campo: Matemáticas
Disciplina: Análisis y análisis funcional	Subdisciplina: Funciones de variables reales

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Sensores (Optativa II)		
Fecha inicio: 25/jul/2016	Fecha fin: 18/nov/2016	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Robótica (Optativa IV)		
Fecha inicio: 23/ene/2017	Fecha fin: 26/may/2017	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Robótica (Optativa IV)		
Fecha inicio: 31/jul/2017	Fecha fin: 17/nov/2017	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

CONACYT

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Robótica (Optativa IV)		
Fecha inicio: 22/ene/2018	Fecha fin: 25/may/2018	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Doctorado en Ciencias en Automatización y Control		
Nombre del curso o asignatura: Modelado y Control de Vehículos no Tripulados (Optativa I)		
Fecha inicio: 30/jul/2018	Fecha fin: 16/nov/2018	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Telecomunicaciones		
Nombre del curso o asignatura: Robótica (Optativa IV)		
Fecha inicio: 30/jul/2018	Fecha fin: 16/nov/2018	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Doctorado en Ciencias en Automatización y Control		
Nombre del curso o asignatura: Seminario de Análisis de Proyectos de Investigación		
Fecha inicio: 21/ene/2019	Fecha fin: 24/may/2019	Horas totales: 60

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Docencia - Programas no PNPC

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Nombre del programa: Licenciatura en Ingeniería en Telecomunicaciones		

CONACYT

Nombre del curso o asignatura: Robótica (Optativa IV)		
Fecha inicio: 21/ene/2019	Fecha fin: 24/may/2019	Horas totales: 90

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC	
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO	
Título de la tesis: Sisatema de Posicionamiento con Odometría Visual para la Navegación de un Vehículo Terrestre	

Nombre del autor	
Nombre: Mario Alberto Tapia Falcón	
Estado de la tesis: Terminada	País: México
Fecha de aprobación: 31/jul/2010	Fecha de obtención de grado: 28/ene/2011

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC	
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO	
Título de la tesis: Seguimiento de Trayectorias en Vehículos Autónomos Terrestres Empleando Visual Servoing	

Nombre del autor	
Nombre: Alma Yaroslavi Martínez Campos	
Estado de la tesis: Terminada	País: México
Fecha de aprobación: 31/jul/2010	Fecha de obtención de grado: 22/jul/2011

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC	
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO	
Título de la tesis: Localización de un Helicóptero Miniatura Utilizando la Visión Artificial	

Nombre del autor	
------------------	--

CONACYT

Nombre: Luis Alberto Sánchez García	
Estado de la tesis: Terminada	País: México
Fecha de aprobación: 01/jul/2011	Fecha de obtención de grado: 06/ene/2012

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC	
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO	
Título de la tesis: Diseño e Implementación de un Robot Móvil para el Seguimiento de Trayectorias Empleando un Esquema de Visual Servoing	

Nombre del autor	
Nombre: José Alberto Zarazua Sánchez	
Estado de la tesis: Terminada	País: México
Fecha de aprobación: 31/jul/2011	Fecha de obtención de grado: 13/dic/2012

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC	
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO	
Título de la tesis: Control Óptimo Lineal para uan Deshidratadora y Monitorización en Línea del Color del Producto	

Nombre del autor	
Nombre: Erick Salvador Garrido Aranda	
Estado de la tesis: Terminada	País: México
Fecha de aprobación: 31/jul/2013	Fecha de obtención de grado: 30/abr/2014

Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC	
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.	
Título de la tesis: Teleoperación Háptica de un Helicóptero	

CONACYT

Nombre del autor

Nombre: Sergio Sánchez Reyes

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 09/mar/2015

Fecha de obtención de grado: 20/mar/2015

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Robótica

Tesis - Programas PNPC

Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.

Título de la tesis:

Estabilización de Vídeo en Tiempo-real para UAV's

Nombre del autor

Nombre: Karina Mayen González

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 05/oct/2015

Fecha de obtención de grado: 24/oct/2015

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Automatización

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:

Control Integral de un UAV de Ala Rotatoria

Nombre del autor

Nombre: Gildardo Godínez Garrido

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 13/ene/2016

Fecha de obtención de grado: 22/ene/2016

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:

Control Subóptimo para la Estabilización de un Cuadrirrotor

CONACYT

Nombre del autor

Nombre: Iván Alexis Rosas Gutiérrez

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 01/sep/2016

Fecha de obtención de grado: 13/oct/2016

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:
Programación Dinámica Adaptable para el Control Subóptimo de un Cuadrirotor

Nombre del autor

Nombre: David Ángeles Rojas

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 01/sep/2016

Fecha de obtención de grado: 18/oct/2016

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:
Control Adaptable no Lineal para un Proceso de Deshidratación de Plátano

Nombre del autor

Nombre: Jorge Manuel Ortega Martínez

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 08/sep/2016

Fecha de obtención de grado: 20/oct/2016

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:
Estabilización de un Mini Helicóptero Utilizando Controladores GPI

CONACYT

Nombre del autor

Nombre: Edgar Geovanni Trejo Escamilla

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 03/oct/2016

Fecha de obtención de grado: 21/oct/2016

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:

Control Clásico Avanzado para un Proceso de Temperatura

Nombre del autor

Nombre: Nicolás Cervantes Escorcia

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 12/sep/2017

Fecha de obtención de grado: 19/oct/2017

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:

Control Basado en Modos Deslizantes de un Vehículo Aéreo no Tripulado

Nombre del autor

Nombre: Ángel Augusto Villanueva Reyes

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 24/ene/2018

Fecha de obtención de grado: 29/ene/2018

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Tesis - Programas PNPC

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Título de la tesis:

Estimación de Estado de un Cuadricóptero

CONACYT

Nombre del autor

Nombre: Andrés Ramírez García

Estado de la tesis: Terminada

País: México

Fecha de aprobación: 24/ene/2018

Fecha de obtención de grado: 22/mar/2018

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Divulgación

Título del trabajo: SALON EUROPEO DE LA INVESTIGACIÓN Y LA INNOVACIÓN

Tipo de participación: Feria científica y tecnológica

Tipo de evento: Exposición interactiva

Institución organizadora: nullCNRS

Dirigido a: Público en general

Fecha: 03/jun/2005

Tipo divulgación y difusión: Internacional

País: null

Tipo de medio: Otro

Palabra clave 1: ROBOTS VOLADORES

Palabra clave 2: Visión artificial

Palabra clave 2: Control automático

Notas periodísticas:
Televisión y prensa francesa

Productos

Exposición itinerante

Divulgación

Título del trabajo: CONSTRUCCION Y CONTROL DE ROBOTS VOLADORES

Tipo de participación: Conferencia

Tipo de evento:

Institución organizadora: nullnull

Dirigido a: Sector estudiantil

Fecha: 09/sep/2009

Tipo divulgación y difusión: Nacional

País: null

Tipo de medio:

Palabra clave 1: ROBOTS AÉREOS

Palabra clave 2: CONTROL VISUAL

Palabra clave 2:

Notas periodísticas:
null

Productos

Otro

Divulgación

CONACYT

Título del trabajo: CONTROL OF AUTONOMOUS AERIAL AND UNDERWATER VEHICLES			
Tipo de participación: Seminario		Tipo de evento:	
Institución organizadora: nullnull			
Dirigido a: Sector estudiantil		Fecha: 06/sep/2010	
Tipo divulgación y difusión: Internacional		País: null	
Tipo de medio:			
Palabra clave 1: MOBILE ROBOTS	Palabra clave 2: VISUAL SERVOING	Palabra clave 2: NON LINEAR CONTROL	
Notas periodísticas: null			

Productos

Otro

Divulgación

Título del trabajo: VISUAL SERVOING			
Tipo de participación: Conferencia		Tipo de evento:	
Institución organizadora: nullnull			
Dirigido a: Sector estudiantil		Fecha: 08/nov/2010	
Tipo divulgación y difusión: Nacional		País: null	
Tipo de medio:			
Palabra clave 1: COMPUTER VISION	Palabra clave 2: AUTOMATIC CONTROL	Palabra clave 2: ROBOTICS	
Notas periodísticas: null			

Productos

Otro

Divulgación

Título del trabajo: CURSO DE CONTROL DE ROBOTS AÉREOS			
Tipo de participación: Conferencia		Tipo de evento:	
Institución organizadora: nullnull			
Dirigido a: Sector estudiantil		Fecha: 26/nov/2010	
Tipo divulgación y difusión: Nacional		País: null	
Tipo de medio:			
Palabra clave 1: ROBOTS AÉREOS	Palabra clave 2: CONTROL AUTOMÁTICO	Palabra clave 2: AVIONICA	
Notas periodísticas: null			

CONACYT

Productos

Otro

Divulgación

Título del trabajo: DISEÑO, CONSTRUCCIÓN Y CONTROL VISUAL DE ROBOTS MÓVILES AUTÓNOMOS TERRESTRES

Tipo de participación: Conferencia

Tipo de evento:

Institución organizadora: nullnull

Dirigido a: Público en general

Fecha: 23/sep/2011

Tipo divulgación y difusión: Internacional

País: null

Tipo de medio:

Palabra clave 1: CONTROL VISUAL

Palabra clave 2: DISEÑO

Palabra clave 2: CONTROL AUTOMÁTICO

Notas periodísticas:
null

Productos

Otro

Divulgación

Título del trabajo: ROBOTS AUTÓNOMOS VOLADORES

Tipo de participación: Conferencia

Tipo de evento:

Institución organizadora: nullnull

Dirigido a: Sector estudiantil

Fecha: 06/oct/2011

Tipo divulgación y difusión: Nacional

País: null

Tipo de medio:

Palabra clave 1: ROBOTS VOLADORES

Palabra clave 2: ALGORITMICA

Palabra clave 2: COMUNICACIONES

Notas periodísticas:
null

Productos

Otro

Proyectos de investigación

Nombre del proyecto: BIROTAN ONERA DGA

Tipo de proyecto: Investigación

Inicio: 01/sep/2003

Fin: 31/ago/2005

Institución:

Áreas de conocimiento

Área:

Campo:

Disciplina:

Subdisciplina:

CONACYT

Colaboradores

Nombre: JUAN ANTONIO ESCAREÑO CASTRO

Sexo: null

Nombre: HUGO ROMERO TREJO

Sexo: null

Nombre: SERGIO SALAZAR CRUZ

Sexo: null

Nombre: DAVID LARA ALABAZARES

Sexo: null

Nombre: ANAND SÁNCHEZ ORTA

Sexo: null

Nombre: ROGELIO LOZANO LEAL

Sexo: null

Nombre: PEDRO CASTILLO GARCÍA

Sexo: null

Nombre: ISABEL FANTONI

Sexo: null

Proyectos de investigación

Nombre del proyecto: DEASRROLLO DE UN MINI HELICOPTERO Y DE SU SISTEMADE NAVEGACIÓN CON VISIÓN ARTIFIIAL. PROYECTO DIVA REGIÓN

Tipo de proyecto: Investigación

Inicio: 01/sep/2005

Fin: 31/ago/2007

Institución:

Áreas de conocimiento

Área:

Campo:

Disciplina:

Subdisciplina:

Colaboradores

Nombre: HUGO ROMERO

Sexo: null

Nombre: FARID KENDOUL

Sexo: null

Nombre: SERGIO SALAZAR

Sexo: null

CONACYT

Nombre: ROGELIO LOZANO

Sexo: null

Nombre: PEDRO CASTILLO

Sexo: null

Proyectos de investigación

Nombre del proyecto: FUENTES ALTERNAS DE ENERGÍA

Tipo de proyecto: Investigación

Inicio: 01/oct/2012

Fin: 30/sep/2014

Institución:

Áreas de conocimiento

Área:

Campo:

Disciplina:

Subdisciplina:

Colaboradores

Nombre: JOSÉ ALBERTO ZARAZUA SÁNCHEZ

Sexo: null

Nombre: ABEL GARCÍA BARRIENTOS

Sexo: null

Nombre: OMAR JACOBO SANTOS SÁNCHEZ

Sexo: null

Nombre: FELIPE COYOTL MIXCOATL

Sexo: null

Nombre: EDUARDO STEED ESPINOZA QUEZADA

Sexo: null

Nombre: RUBÉN TAPIA OLVERA

Sexo: null

Proyectos de investigación

Nombre del proyecto: Creación del Centro de Innovación y Desarrollo Tecnológico en TI del Esatdo de Hidalgo

Tipo de proyecto: Consultoría

Inicio: 22/feb/2016

Fin: 31/dic/2016

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Computación

Subdisciplina: Sistemas computacionales

CONACYT

Colaboradores

Nombre: Omar Jacobo Santos Sánchez

Sexo: Masculino

Nombre: Félix Agustín Castro Espinoza

Sexo: Masculino

Proyectos de investigación

Nombre del proyecto: Continuación y Fortalecimiento del Centro de Innovación y Desarrollo en TI del Estado de Hidalgo, CIDETIH, Línea Metal Mecánica

Tipo de proyecto: Consultoría

Inicio: 01/ene/2017

Fin: 31/dic/2017

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Computación

Subdisciplina: Sistemas computacionales

Colaboradores

Nombre: Orlando Ávila Pozos

Sexo: Masculino

Nombre: Félix Agustín Castro Espinoza

Sexo: Masculino

Nombre: Omar Jacobo Santos Sánchez

Sexo: Masculino

Proyectos de investigación

Nombre del proyecto: Laboratorio Nacional en Vehículos Autónomos y Exoesqueletos

Tipo de proyecto: Investigación

Inicio: 01/abr/2017

Fin: 31/dic/2017

Institución: Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología

Campo: Ciencias tecnológicas

Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas

Subdisciplina: Control automático

Colaboradores

Nombre: Omar Jacobo Santos Sánchez

Sexo: Masculino

CONACYT

Nombre: Liliam Rodríguez Guerrero
Sexo: Femenino
Nombre: Sergio Rosario Salazar Cruz
Sexo: Masculino
Nombre: Jesús Patricio Ordaz Oliver
Sexo: Masculino
Nombre: Eduardo Steed Espinoza Quesada
Sexo: Masculino

Evaluaciones CONACYT		
Nombre del fondo o programa: Padron Nacional de Posgrados de Calidad		
Fecha de asignación: 05/ene/2015	Fecha de aceptación: 06/ene/2015	Fecha de evaluación: 02/feb/2015
Dictamen:		
Descripción:		
Evaluación de los programas de maestría siguientes:		
1.- Maestría en Ciencias en Automatización y Control. Universidad Politécnica de Tulancingo		
2.- Maestría en Ciencias de la Ingeniería. Universidad Autónoma de Zacatecas		

Evaluaciones CONACYT		
Nombre del fondo o programa: Programa de Estímulos a la Innovación		
Fecha de asignación: 27/oct/2015	Fecha de aceptación: 30/oct/2015	Fecha de evaluación: 05/ene/2016
Dictamen:		
Descripción:		
El proyecto planteaba el desarrollo y construcción de un vehículo eléctrico de carga y logística mejorada. La propuesta fue realizada por la empresa VEHÍCULOS ELÉCTRICOS CORPORATIVOS VEC S. A. DE C. V.		

Evaluaciones CONACYT		
Nombre del fondo o programa: Programa de Estímulos a la Innovación		
Fecha de asignación: 27/oct/2015	Fecha de aceptación: 30/oct/2015	Fecha de evaluación: 10/ene/2016
Dictamen:		
Descripción:		
En esta propuesta se proyectaba el desarrollo de una plataforma automática para la carga de batería de drones multirotor, con el fin de mejorar la capacidad de autonomía, automatización e independencia de operadores humanos. La empresa postulante fue DESARROLLO CREATIVO AMERICANO S.A. DE C.V.		

CONACYT

Evaluaciones no CONACYT

Institución:	nullDGETI		
Fecha de inicio:	18/feb/2016	Fecha fin:	19/feb/2016
Cargo desempeñado:	Evaluador		
Tipo de evaluación:	Participación como jurado examinador		
Producto evaluado:	Otros		
Nombre producto evaluado:	Prototipos Diversos		
Dictamen:			
Otro:	null		
Descripción de actividad:	Evaluación en el "Concurso Estatal de Prototipos 2016" de la Dirección General de Educación Tecnológica Industrial.		
Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Evaluaciones no CONACYT

Institución:	nullSEP-PRODEP		
Fecha de inicio:	13/jun/2016	Fecha fin:	14/jun/2016
Cargo desempeñado:	Evaluador		
Tipo de evaluación:	Indicadores		
Producto evaluado:	Sujeto o grupos		
Nombre producto evaluado:	Expedientes		
Dictamen:			
Otro:	null		
Descripción de actividad:	Evaluación dentro del programa PRODEP "Reconocimiento y/o Apoyo a Profesores de Tiempo Completo con Perfil Deseable"		
Áreas de conocimiento			
Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Evaluaciones no CONACYT

Institución:	nullSEP-PRODEP		
Fecha de inicio:	08/ago/2016	Fecha fin:	09/ago/2016
Cargo desempeñado:	Evaluador		
Tipo de evaluación:	Indicadores		
Producto evaluado:	Sujeto o grupos		

CONACYT

Nombre producto evaluado: Expedientes	
Dictamen:	
Otro: null	
Descripción de actividad: Evaluación de Expedientes dentro de los programas PRODEP de "Apoyos a la Incorporación de Nuevos Profesores de Tiempo Completo" y "Apoyo a la Reincorporación de Exbecarios"	
Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Evaluaciones no CONACYT	
Institución: nullSEP-PRODEP	
Fecha de inicio: 29/may/2017	Fecha fin: 05/jun/2017
Cargo desempeñado: Evaluador	
Tipo de evaluación: Indicadores	
Producto evaluado: Sujeto o grupos	
Nombre producto evaluado: Expedientes	
Dictamen:	
Otro: null	
Descripción de actividad: Evaluación dentro del programa PRODEP "Reconocimiento y/o Apoyo a Profesores de Tiempo Completo con Perfil Deseable 2017"	
Áreas de conocimiento	
Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Evaluaciones no CONACYT	
Institución: nullSEP-PRODEP	
Fecha de inicio: 06/nov/2017	Fecha fin: 13/nov/2017
Cargo desempeñado: Evaluador	
Tipo de evaluación: Indicadores	
Producto evaluado: Sujeto o grupos	
Nombre producto evaluado: Expedientes de CA	
Dictamen:	
Otro: null	

Descripción de actividad:

CONACYT

Evaluar a los Cuerpos Académicos dentro del programa PRODEP "Registro y Evaluación del Grado de Consolidación de Cuerpos Académicos 2017"

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Evaluaciones no CONACYT

Institución:	nullSEP-PRODEP		
Fecha de inicio:	07/may/2018	Fecha fin:	08/may/2018
Cargo desempeñado:	Evaluador		
Tipo de evaluación:	Técnica		
Producto evaluado:	Proyecto de investigación		
Nombre producto evaluado:	Proyectos varios		
Dictamen:			
Otro:	null		

Descripción de actividad:

Evaluación de la pertinencia del proyecto y sus resultados parciales hasta ahora obtenidos, dentro del programa PRODEP "Fortalecimiento de Cuerpos Académicos 2018"

Áreas de conocimiento

Área:	Ingeniería y tecnología	Campo:	Ciencias tecnológicas
Disciplina:	Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina:	Control automático

Evaluaciones no CONACYT

Institución:	nullSEP-PRODEP		
Fecha de inicio:	17/sep/2018	Fecha fin:	18/sep/2018
Cargo desempeñado:	Evaluador		
Tipo de evaluación:	Indicadores		
Producto evaluado:	Sujeto o grupos		
Nombre producto evaluado:	Expedientes		
Dictamen:			
Otro:	null		

Descripción de actividad:

Evaluaciones desarrolladas dentro del programa PRODEP "Reconocimiento y/o Apoyo a Perfil Deseable 6 años, Réplicas de Registro de Cuerpos Académicos e Informes de Redes Temáticas de Colaboración 2018"

CONACYT

Áreas de conocimiento

Área: Ingeniería y tecnología	Campo: Ciencias tecnológicas
Disciplina: Ingeniería y tecnología eléctricas	Subdisciplina: Control automático

Distinciones no CONACYT

Nombre de la distinción: Candidato a Investigador Nacional	
Institución que otorgó premio o distinción:	
Año: 2010	País: México

Distinciones no CONACYT

Nombre de la distinción: Investigador Nacional Nivel 1	
Institución que otorgó premio o distinción:	
Año: 2013	País: México

Distinciones no CONACYT

Nombre de la distinción: Investigador Nacional Nivel 1	
Institución que otorgó premio o distinción:	
Año: 2016	País: México

Idioma

Idioma: English

Grado de dominio

Grado de dominio:	Nivel de conversación: Intermedio
Nivel de lectura: Avanzado	Nivel de escritura: Avanzado
Fecha de evaluación: 18/dic/1998	¿Cuenta con certificación?
Documento probatorio:	Vigencia de: null a null
Puntos / porcentaje: 0	Nivel conferido: null
Institución que otorgó certificado: null	

Idioma

Idioma: French

Grado de dominio

Grado de dominio:	Nivel de conversación: Avanzado
Nivel de lectura: Avanzado	Nivel de escritura: Avanzado
Fecha de evaluación: 12/jun/2007	¿Cuenta con certificación?
Documento probatorio:	Vigencia de: null a null
Puntos / porcentaje: 0	Nivel conferido: null
Institución que otorgó certificado: null	

Idioma

Idioma: Spanish

CONACYT

Grado de dominio

Grado de dominio:		Nivel de conversación:	Avanzado
Nivel de lectura:	Avanzado	Nivel de escritura:	Avanzado
Fecha de evaluación:	null	¿Cuenta con certificación?	
Documento probatorio:		Vigencia de:	null a null
Puntos / porcentaje:	0	Nivel conferido:	null
Institución que otorgó certificado:	null		