

México, D.F. a 02 de Septiembre de 2013.

2013 SEP 3 AM 9 27

C. Socorro Torres Ocaña
Jefe del Departamento de Servicios Escolares
Presente

R E C I B I D O

Estimada Soco:

Por este conducto me dirijo a usted para solicitar se den de alta los siguientes cursos para el "**tercer cuatrimestre**" de la Maestría en Ciencias "Sistemas Autónomos de Navegación Aérea y Submarina" (SANAS).

El Tercer cuatrimestre será impartido del 02 de Septiembre al 20 de Diciembre, del presente año.

NOMBRE DEL PROFESOR	MATERIA (SANAS)
Dr. Aldo Orozco Profesor - Investigador	Electrónica Digital OK
Dr. Aldo Orozco Profesor - Investigador	Teoría de Señales
Dr. Omar Jacobo Santos Sánchez Profesor - Investigador	Control Óptimo OK

Sin más por el momento reciba un cordial saludo.

Dr. Sergio Salazar Cruz
Coordinador Académico de la Maestría SANAS

México, D.F. a 02 de Septiembre de 2013.

2013 SEP 3 AM 9 27

R E C I B I D O

C. Socorro Torres Ocaña
Jefe del Departamento de Servicios Escolares
Presente

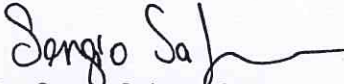
Estimada Soco:

Por este conducto me dirijo a usted para solicitar se den de alta los siguientes cursos para el "**Primer cuatrimestre**" de la Maestría en Ciencias "Sistemas Autónomos de Navegación Aérea y Submarina" (SANAS).

El Primer cuatrimestre será impartido del 02 de Septiembre al 20 de Diciembre, del presente año.

NOMBRE DEL PROFESOR	MATERIA (SANAS)
Dr. Aldo Orozco Lugo Profesor - Investigador	Teoría de Señales
Dr. Eduardo Steed Espinoza Quesada Profesor - Investigador	Sistemas de Control Embarcados
Dr. Sergio R. Salazar Cruz Profesor - Investigador	Modelado y Control de Robots.

Sin más por el momento reciba un cordial saludo.


Dr. Sergio Salazar Cruz
Coordinador Académico de la Maestría SANAS

2013 MAY 16¹⁷ AM 12 00 México, D.F. a 06 de Mayo de 2013

R E C I B I D O

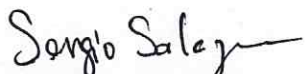
Mtra. María Eugenia Romero Valencia
Subdirectora de Posgrado
Presente

Por este medio, me permito informarle que los Doctores **Hugo Romero Trejo**, **Omar Jacobo Santos Sánchez** y **Pedro Castillo García** están considerados en el cuadro básico de Profesores para impartir clases en la "Maestría en Sistemas Autónomos de Navegación Aérea y Submarina", (SANAS).

Los doctores Romero, Santos y Castillo darán clases en el Segundo Cuatrimestre que comprende del 6 de Mayo al 29 de Agosto del año en curso en las materias que a continuación se mencionan.

NOMBRE DEL PROFESOR	PROCEDENCIA	MATERIA (SANAS)
Dr. Hugo Romero Trejo Profesor - Investigador /Titular "B"	Universidad Autónoma del Estado de Hidalgo.	Visión para el Control de Robots Móviles.
Dr. Omar Jacobo Santos Sánchez Profesor - Investigador/Titular "B"	Universidad Autónoma del Estado de Hidalgo.	Control No Lineal
Dr. Pedro Castillo García Investigador CR	Universidad Tecnológica de Compiegne, Francia	Modelado y Control de Helicópteros y Submarinos Miniatura.

Sin más por el momento reciba un cordial saludo.


Dr. Sergio Salazar Cruz
Coordinador Académico de la Maestría SANAS



CUATRIMESTRE

PRIMERO

CT-1: Control de sistemas lineales (9012)

CT-2: Sistemas No Lineales

RB-3: Modelado de vehiculos (UAV, ROV)

OP-1 Optativa 1

OP-2 Optativa 2

Trabajo de Tesis

Dr. Sergio Salazar

I-1: Sistemas de Control Embarcados (9011)

RB-1: Vision por computadora Dr. Hugo Trejo

CM-3: Comunicacion inalámbrica

Trabajo de Tesis

Trabajo de Tesis

Dr. Aldo Orozco

CM-1: Teoria de Señales (9014)

CM-2: Electronica Digital

RB-2: Modelado y control de robots

- Control no lineal

CUATRIMESTRE

PRIMERO

CT-1: Control de sistemas lineales (9012)

CT-2: Sistemas No Lineales

RB-3: Modelado de vehiculos (UAV, ROV)

OP-1 Optativa 1

OP-2 Optativa 2

Trabajo de Tesis

Dr. Sergio Salazar

I-1: Sistemas de Control Embarcados (9011)

RB-1: Vision por computadora Dr. Hugo Trejo

CM-3: Comunicacion inalámbrica

Trabajo de Tesis

Trabajo de Tesis

Dr. Aldo Orozco

CM-1: Teoria de Señales (9014)

CM-2: Electronica Digital

RB-2: Modelado y control de robots

- Control no lineal

Optativas:

- Control optimo.
- Control de sistemas retardados.
- Control inteligente.
- Bioelectronica.
- Programación en tiempo real, etc.

25092525

12