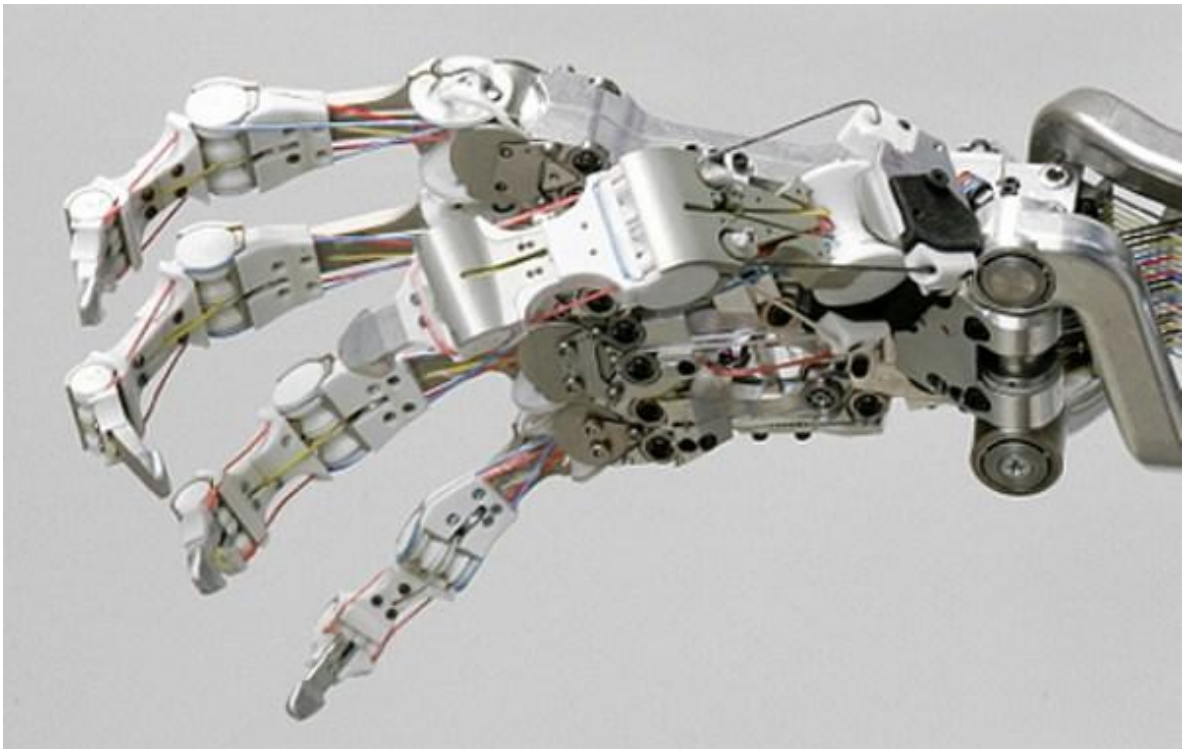
MAESTRÍA Y DOCTORADO EN CIENCIAS EN INGENIERÍA ELÉCTRICA

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN



LGAC: MECATRONICA Y CONTROL

Formar investigadores capaces de formular proyectos y participar en su realización, orientados al desarrollo de alto nivel en las áreas de mecatrónica y control automático. Ampliar el espectro de aplicación de técnicas de control y planificación de movimientos de sistemas mecatrónicos, así como generar nuevas aportaciones de las mismas. El Cuerpo Académico consolidado que desarrolla la LGAC en Mecatrónica y Control cuenta con seis sub-líneas bien definidas:

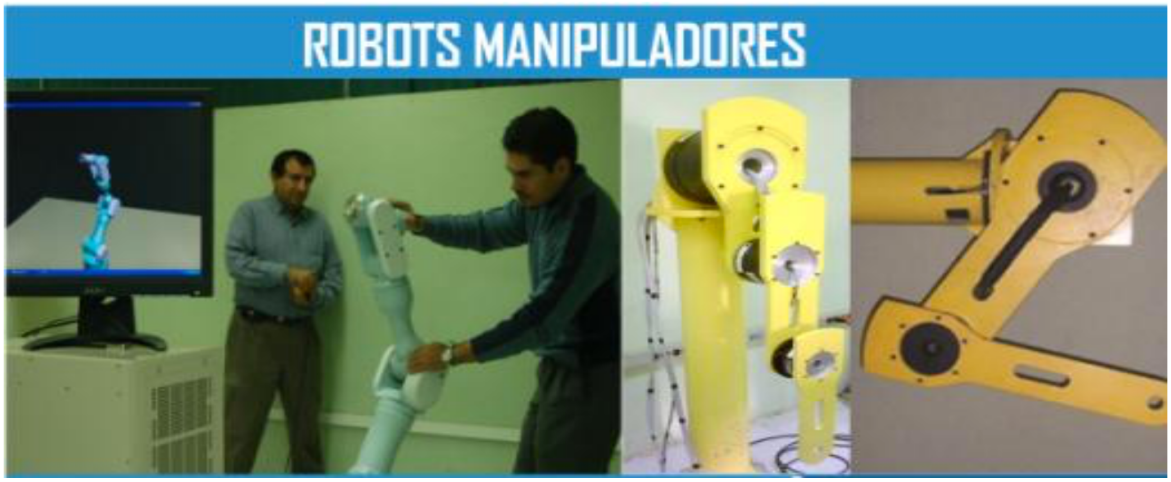
1. Control no lineal de robots manipuladores
2. Modelado y control de robots móviles, tanto aéreos como terrestres con ruedas
3. Mecánica de robots
4. Control de sistemas mecánicos subactuados
5. Diseño de controladores inteligentes

6. Robots Humanoides

INVESTIGADORES:

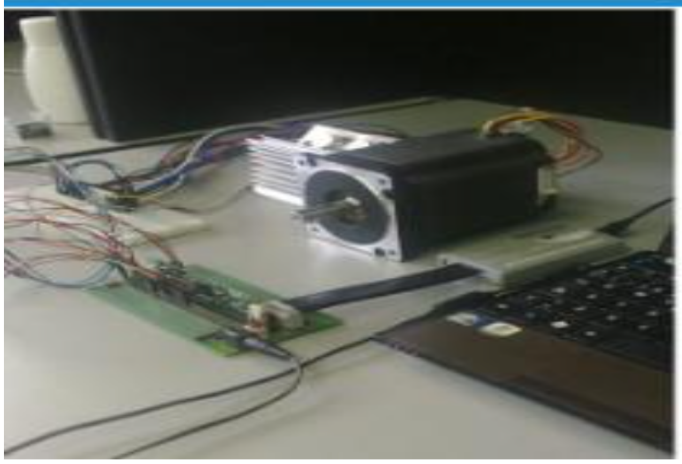
Dr. Víctor A. Santibáñez Dávila (SNI Nivel III) (Lider)
Dr. Ricardo E. Campa Cocom (SNI Nivel I)
Dr. Alejandro E. Dzul López (SNI Nivel I)
Dr. Miguel A. Llama Leal (SNI Nivel I)
Dr. J. Alfonso Pámanes García
Dr. José Luis Meza Medina
Dr. Francisco Jurado Zamarripa
Dr. Juan Sifuentes Mijares
MC. Javier Ollervides Vázquez
Dr. Héctor Ríos Barajas (SNI Nivel I) *
Dr. Jaime González Sierra *
***Cátedras CONACYT**

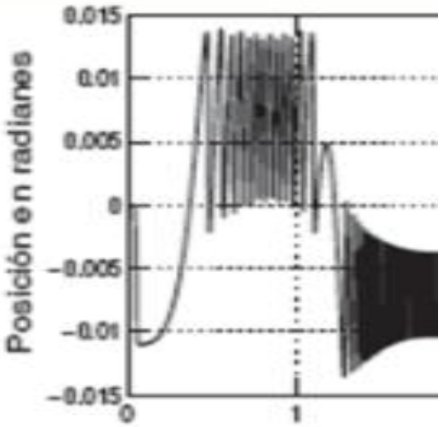
APLICACIONES:



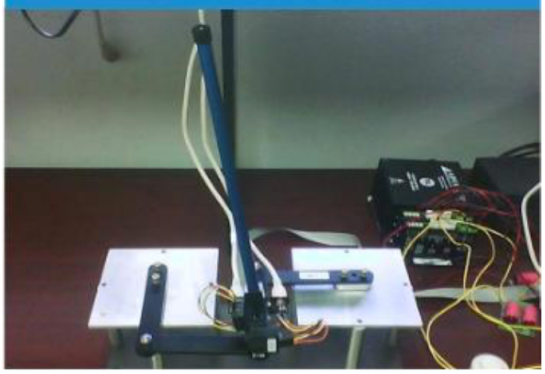
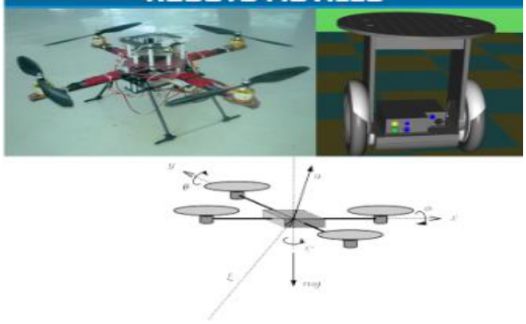
ROBOTS HUMANOIDES

CONTROL DE SERVOMOTORES BRUSHLESS





SISTEMAS SUBACTUADOS



ROBOTS MÓVILES