



La Asociación Mexicana de Robótica e Industria. A.C. y la Ibero Ciudad de México, realizan la siguiente:

LLAMADA A PRESENTAR TRABAJOS

CALL FOR PAPERS

A los estudiantes, docentes, investigadores y profesionistas que laboran en la industria, se les invita a enviar sus trabajos al **XXVIII Congreso Mexicano de Robótica (COMRob 2026)**, el cual se llevará a cabo en la Ciudad de México, del **26 al 28 de octubre de 2026**, teniendo como sede a la Ibero. La convocatoria para envío de artículos estará abierta desde el **2 de marzo hasta el 21 de junio del 2026**; la dirección electrónica de la página del congreso, en donde podrán encontrar los recursos para autores y los datos del evento es: **XXXXXXXXXXXXXX**. Fechas importantes: **límite para el envío: 21 de junio del 2026**, notificación del artículo aceptado: **28 de agosto del 2026**, y envío de la versión final: **25 de septiembre de 2026**.

El XXVIII COMRob 2026 es un evento organizado por la **Asociación Mexicana de Robótica e Industria A.C. (AMRob) y la Ibero Ciudad de México**, teniendo como objetivo el de difundir y promover la robótica. Este evento atrae estudiantes, investigadores, y profesionales de los diversos niveles académicos, con los objetivos de presentar los avances y resultados de sus proyectos educativos, de investigación, desarrollo tecnológico y aplicaciones industriales. Los temas de interés, los cuales **no se limitan a los aquí mencionados**, incluyen:

1. Control y Modelado de Sistemas Robóticos

Incluye contribuciones relacionadas con el análisis, diseño y aplicación de técnicas de control y modelado en sistemas robóticos, tales como:

- Control lineal y no lineal
- Control adaptativo
- Control difuso
- Control de impedancia
- Modelado cinemático
- Modelado dinámico

2. Robótica Móvil, Autónoma y de Campo

Abarca trabajos enfocados en el desarrollo, control y operación de robots móviles y autónomos en entornos estructurados y no estructurados, incluyendo:

- Robótica móvil
- Robots autónomos
- Robots uniciclo
- Robots hexápodos
- Teleoperación de robots

3. Plataformas y Diseño de Robots

Considera investigaciones y desarrollos orientados al diseño, construcción e integración de plataformas robóticas, tales como:

- Diseño de robots
- Robótica suave
- Robótica humanoide
- Robots colaborativos
- Plataformas paralelas

4. Robótica Aplicada

Incluye trabajos que presentan aplicaciones prácticas de la robótica en distintos contextos, entre ellos:

- Robótica médica
- Robótica educativa
- Robótica de competencia



5. Percepción, Inteligencia e Interacción Humano-Robot

Abarca contribuciones relacionadas con el uso de tecnologías inteligentes y de percepción para la interacción entre humanos y robots, tales como:

- Inteligencia artificial aplicada a la robótica
- Visión por computador
- Interfaces hapticas
- Realidad virtual

El comité científico evaluará la calidad de las contribuciones, notificando el 28 de agosto la aceptación o rechazo de los artículos. Al menos uno de los autores deberá registrarse al evento como ponente y realizar la presentación oral. El mismo comité seleccionará los artículos que competirán por el premio **Dr. Rafael Kelly**, basándose en la calidad de su aporte tecnológico al área de robótica, notificándolo a los autores; estos artículos deberán ser presentados por autores estudiantes para también ser evaluados en su presentación oral. El autor estudiante deberá aparecer como primer autor. El comité de expresidentes evaluará el artículo, la presentación oral y su aporte al área de robótica, seleccionando un ganador para las categorías de Licenciatura y Posgrado, mismos que serán acreedores a un reconocimiento.

Asimismo, se convoca para premio, a los mejores artículos presentados por estudiantes, en temas relacionados a robótica aplicada en la industria, en honor al miembro de nuestra asociación y expresidente **M.C. Javier Campos**; el comité científico evaluará los artículos nominados, así como la presentación, seleccionando un ganador que será acreedor a un reconocimiento. El autor estudiante deberá aparecer como primer autor.

Con la salida de esta “Llamada a Presentar Trabajos”, también se inicia con la gestión ante IEEE para que los artículos que sean aceptados y, mejor evaluados, puedan someterse en la base de datos **IEEE Xplore Digital Library**.

Esperamos contar con sus valiosas contribuciones y verlos en el congreso, reciban nuestros mejores saludos,

Mtro. Juan Camilo Tejada Orjuela
Presidente del Congreso
XXVIII COMRob 2026

Dr. Guillermo Fernández Anaya
Presidente del Comité Científico
XXVIII COMRob 2026

Dr. Alejandro Enrique Dzul López
Presidente de la Asociación Mexicana de
Robótica e Industria (AMRob) 2023-2026