

Profesor de Núcleo Básico

Eduardo Campos Mercado



Correo electrónico: ecampos@upp.edu.mx

Extensión: 2532

Nacido en 1985. Obtuvo los grados de Ingeniero Electromecánico en el Instituto Tecnológico de Zacatepec (ITZ) en 2008 y el de Maestro en Ciencias con especialidad en control automático, por el Centro de Investigación y Estudios avanzados del IPN (CINVESTAV), en 2010. Recibió el grado de Doctor en ciencias con especialidad en control automático, por el Centro de Investigación y Estudios avanzados del IPN (CINVESTAV), en 2014 y al mismo tiempo recibió el grado de Doctor en ciencias con especialidad en sistemas autónomos y microelectrónicas, por el Laboratorio de Informática, Robótica y Microelectrónica de Montpellier (LIRMM), Montpellier, Francia.

Ha sido docente en el Instituto Tecnológico de Tlalnepantla y en el Centro de Investigación y Estudios Avanzados del IPN, además de haber realizado una estancia en el laboratorio ENSTA, Brest, Francia. Actualmente es Profesor Investigador Titular “B” en la Universidad Politécnica de Pachuca, impartiendo diferentes asignaturas en la licenciatura y posgrado de Mecatrónica. Sus áreas de interés están relacionadas con el diseño, modelado, instrumentación y control de vehículos submarinos autónomos.

• **Principal producción académica:**

E. Campos, F. Comby, V. Creuze, J. Torres. “AUV pipeline following by artificial visión”, 2º Congreso internacional de Robótica y computación 2015(CIRC).

J. Monroy, E. Campos, J. Torres. “Nonlinear PD control based for depth and forward movements of a Micro-AUV”, 2º Congreso internacional de Robótica y computación 2015(CIRC).

E. Campos, I. Torres, O. García, J. Torres, R. Lozano. “Embedded system for controlling a mini underwater vehicle in autonomous hover mode”, CESCIT 2012_IFAC.

E. Campos, J. Torres, S. Mondié, R. Lozano. “Depth control using artificial vision with time-delay of an AUV”, CCE_IEEE_2012.

D.Maalouf , I.Tamanaja, E.Campos, A.Chemori, V.Creuze, J.Torres, R.Lozano. “From PD to Nonlinear Adaptive Depth-Control of a Tethered Autonomous Underwater Ve-hicle”, SSSC_2013_IFAC.

Z. Zamudio, R. Lozano, J. Torres, E. Campos. “Stabilization of a Helicopter Using Opti-cal Flow”, CCE_IEEE_2011.



Posgrado

D. Maalouf, V. Creuze, A. Chemori, E. Campos, I. Torres, R. Lozano.. “Real-time experimental comparison of two depth control schemes for Underwater Vehicles”, International Journal of Advanced Robotic Systems.

• **En revisión**

E. Campos, J. Torres, V. Creuze, F. Comby, O. Strauss, R. Lozano. “Depth stabilization of an AUV by artificial vision with time delay”, Ocean Engineering journal-Elsevier.

E. Campos, A. Chemori, V. Creuze, J. Torres, R. Lozano. “Saturation Based Nonlinear Depth and Yaw Control of Underwater Vehicles with Stability Analysis and Real-time Experiments”, Mechatronics Journal-Elsevier.