

## Tutorías 2018

Nombre	Proyecto	Tutor	Codirector
Alberto Rodríguez Adrián	Algoritmos de inteligencia artificial aplicados a la agricultura de precisión	Dr. Julio César Ramos Fernández	Dr. Luis Enrique Ramos Velasco
Ángeles Meneses Aridelci	Control del balanceo de un papalote para la generación de energía eléctrica	Dr. José Gerardo Benítez Morales	M. en C. Javier Hernández Pérez
Aparicio Lozada José Fernando	Diseño y fabricación de una maquina tribológica de cuatro bolas con control de velocidad, temperatura y carga aplicada	Dr. Armando Irvin Martínez Pérez	Dr. Julio Cesar Ramos Fernández
Campoy Waldo Israel	Diseño e implementación de una estrategia de control para el aterrizaje suave de un vehículo aéreo no tripulado	M. en M. Mario Alberto Magaña Méndez	Dr. José Gerardo Benítez Morales
Hernández Huerta Eduardo	Algoritmo para el control coordinado de alertas para suministro de medicamento en Smart hospital's mediante kilobots	Dra. Ocotlán Díaz Parra	Dr. José Gerardo Benítez Morales
Martínez Velázquez Francisco Javier	Aplicaciones de observadores no lineales para el diagnóstico y aislamiento de fallas, reconstrucción de entradas desconocidas en sistemas mecatrónicos	Dr. Víctor Estrada Manzo	Dr. Miguel Ángel Bernal Reza
Nájera Hernández Erick	Análisis y control de vibraciones en una estructura flexible, usando un absorbedor activo tipo rotacional	M. en C. Luis Alberto Campos.	Dr. Hugo Francisco Abundis Fong
Neri Muñoz Martín	Sintonización del parámetro difuso m para el algoritmo de clasificación difuso c-means, utilizando algoritmos Bio inspirados: aplicado a un robot tractor	M. en C. Marco Antonio Márquez Vera	Dr. Julio Cesar Ramos Fernández

## Tutorías 2017

Nombre	Proyecto	Tutor	Codirector
Azpeltia Ponce Alexander	Desarrollo de un sistema mecatrónico para el análisis de la marcha humana.	M. en C. Luis Alberto Zamora Campos	M. en C. Mónica Martínez Olguin
Bautista Tlayamanco César	Diseño, fabricación y control de una máquina tribológica de erosión.	Dr. Armando Irvin Martínez Pérez	Dr. Edgar Vera Cárdenas
García Flores Azael Hayyim	Interacción de un humano con un robot a partir de ademanes.	Dr. José Gerardo Benítez Morales	M. en M. Mario Alberto Magaña Méndez
Hernández Hernández Juan	Vehículo aéreo no tripulado con alimentación desde tierra.	Dr. Julio César Ramos Fernández	Dr. Filiberto Muñoz Palacios
Hernández Ríos Édgar Rafael	Sistema teleoperado en configuración maestro-esclavo entre un robot háptico Phantom Omni y un robot Puma.	M. en M. Mario Alberto Magaña Méndez	Dr. José Gerardo Benítez Morales
Hernández Santos Issac	Desarrollo de un robot móvil con estrategias de control inteligente.	Dr. Julio César Ramos Fernández	M. en C. Luis Alberto Zamora Campos
Olvera Rosales Rogelio Benjamín	Desarrollo de algoritmos para la navegación autónoma de un robot tractor utilizando RTK-GPS para la agricultura de precisión.	Dr. Julio César Ramos Fernández	Dr. Eduardo Steed Espinosa Quezada
Soto Guerrero Álvaro Daniel	Sistema de balanceo de un papalote para la generación de energía eléctrica.	Dr. José Gerardo Benítez Morales	M. en C. Javier Hernández Pérez

## Tutorías 2016

Nombre	Proyecto	Tutor	Codirector
García Nava Salatiel	Diseño y fabricación de un molino de alta energía con control de velocidad para la obtención de semiconductores orgánicos.	Dr. Armando Irvin Martínez Pérez	Dr. Filiberto Muñoz Palacios
De Dios García Julio César	Diseño e implementación de estrategias de seguimiento de trayectoria con evasión de obstáculos para un vehículo aéreo no tripulado.	Dr. Julio César Ramos Fernández	Dr. Filiberto Muñoz Palacios
Ramírez Hernández Ervin Brandon	Desarrollo del sistema de comunicación y navegación para sistemas autónomos heterogéneos multi-agentes.	Dr. José Gerardo Benítez Morales	Dr. Eduardo Steed Espinosa Quezada
Zúñiga Peña Nadia Samantha	Transporte de carga utilizando múltiples vehículos aéreos no tripulados.	M. en M. Mario Alberto Magaña Méndez	M. en C. Marco Antonio Márquez Vera
Cruz Zúñiga Juan José	Diseño mecánico y análisis aerodinámico de una plataforma para vehículo no tripulado multirrotor.	Dr. Armando Irvin Martínez Pérez	Dr. Eduardo Steed Espinosa Quezada
Cortés Gutiérrez Raúl	Algoritmos para la detección y aislamiento de fallas en los actuadores de un tractor agrícola autónomo.	Dr. Julio César Ramos Fernández	M. en C. Marco Antonio Márquez Vera
Durán Candelaria Julio Gerardo	Algoritmo para la navegación de un robot móvil utilizando OPENCV y aprendizaje no supervisado con técnicas neurodifusas.	Dr. Julio César Ramos Fernández	Dr. Filiberto Muñoz Palacios
Chavarría Séptimo Misael	Construcción e instrumentación de un aeronave de ala fija con control en el cabeceo.	Dr. José Gerardo Benítez Morales	M. en M. Miguel Ángel Aguilera Jiménez