

A. FECHA DE ENTREGA DE LA PROPUESTA

FACULTAD DE PSICOLOGÍA DIVISION DE ESTUDIOS PROFESIONALES



FORMATO DE REGISTRO DE PROPUESTAS Cursos junio-agosto de 2017

28/04/17

B. INFOR	MAC	IÓN DEL	PONE	NTE	(S)	(máximo 3)				
Nombre completo Ponente 1		Edgar de Jesús Vázquez Silva				Teléfono: 5533260697 Correo electrónico: edgarvazquez1403@gmail.com				
						1				
Estatus: marc	que la	opción	que co	orres	po	nda y especif	ique c	le acue	erdo a cada ponente*	
A. Profesor ()									
Seleccione el	área (de adsci	ipción							
Clínica Edu	Educativa		Experimental		Psicofisiología		Soc	cial	Trabajo	
() ()		()			()	()	()	
•		•		· ·				'		
B. Estudiante d	le do									
Etapa		Genera	Seneración Nom			re del tutor	e del tutor		Título del proyecto	
Inicial () Postulante () Candidato ()										
,										
C. Estudiante d	de mo	iestría ()							
Semestre (Residencia en		Nombre del	tutor T		ítulo del proyecto	
D. Egresado de	e lice						,			
Generación		Titulado				Área de egreso				
		Si ()			С	Clínica () Educativa () Experimental(*)				
		No (*)		Psicofisiología () Social () Trabajo()						
	•								· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
*En lo Incluir la fir la propues académica Psicología s	ma d ta d o de	el tutoi : la Fac	bue r o de cultac	e un d de		Non	nbre	comp	oleto y firma	

C. DATOS DEL CURSO

NOMBRE DEL CURSO O TALLER (escribir en altas y bajas)					
Robots y modelos del comportamiento.					
Marque la temática a la que pert	enece				
()Estadística y Metodología					
(x)Conocimientos de frontera en Psicología					
()Actividades de apoyo al aprendizaje					
Fecha de inicio (día y mes)	12 de Junio del 2017				
Fecha de término (día y mes)	23 de Junio del 2017				
Especificar los días en que se impartirá	De lunes a viernes				
Horario inicio	14:30				
Horario término	16:30				
Duración total en horas	20 horas.				
Objetivo general	>Que el alumno vea la aplicación de los principios del comportamiento y adaptabilidad aplicados en un organismo no orgánico (robot) Que el alumno construya y programe un robot móvil el cual muestre algunos comportamientos básicos (Taxias).				
Objetivos específicos (opcional)	 Conocer la constitución básica de un robot móvil. Conocer la plataforma Arduino, para desarrollar robots. Construir un robot móvil autónomo. Construir un programa computacional que emule el comportamiento de un organismo simple. 				

Contenido temático (especificar temas y subtemas)	 ¿Que es un robot? Sensores. Actuadores. procesamiento de señales. Fundamentos de programación de un robot utilizando la plataforma Arduino. 		
<u>Breve</u> justificación			
Bibliografía relacionada con la propuesta (de acuerdo al formato APA)	 Braitenberg, V. (1986). Vehicles: Experiments in synthetic psychology. MIT press. Schmidt, M. (2011). Arduino. Pragmatic Bookshelf. 		
Método de evaluación	– Asistencia 100%		
(Para obtener la constancia los alumnos deben contar con 100% de asistencia)	Breve examenPrácticas		
Redactar un resumen para conocimiento de los alumnos y el cual será difundido en el sitio web de la Facultad (máximo 1500 caracteres)	En este curso se construirá y programará un robot móvil capaz de emular algunos comportamientos de organismos simples.		
Especificar si existen requisitos o conocimientos previos que deban tener los asistentes	> Nociones básicas de programación. (Opcional)		
Requiere algún apoyo audiovisual (cañón, computadora portátil, o especificar otro) o aula de cómputo	No		
Cupo mínimo de alumnos inscritos para que pueda impartirse	10 alumnos		
Cupo máximo de alumnos	15 alumnos		
Síntesis curricular	Se solicita que la síntesis de cada uno de los ponentes se redacte en prosa en el siguiente orden: máximo grado académico, trayectoria académica y experiencia profesional relevante de los últimos cinco años (sin abreviaturas)		

	Soy Edgar de Jesús Vázquez Silva,			
	actualmente soy egresado de la Facultad			
	de Ingeniería de la UNAM. Curse la			
	licenciatura en Ingeniería Mecatrónica.			
	3			
	A la par que curse la licenciatura colabore			
	con el equipo de robótica humanoide de			
	la Facultad de Ingeniería. A finales del 2015			
	me incorporé al Laboratorio de Biorobótica			
	de la Facultad de Ingeniería a cargo del			
Ponente 1	Doctor Jesús Savage Carmona, donde he			
	colaborado implementando algoritmos en			
	el robot de servicios "Justina", las			
	implementaciones fueron en el área de			
	manipulación de objetos y navegación.			
	Actualmente estoy colaborando con el			
	Doctor Arturo Bouzas Riaño en el proyecto			
	Proyecto PAPIME PE310016 donde he			
	desarrollado programas computacionales			
	que fomentan el apoyo a la docencia.			
Ponente 2				
Ponente 3				
Especificar el número de horas que	00.1			
impartirá cada ponente para la emisión de las constancias	20 horas			
correspondientes				

D. INDIQUE SI APLICAN LAS SIGUIENTES CONDICIONES	SI	NO
En el caso de estudiantes de maestría, doctorado o egresados la propuesta cuenta con el aval de un académico perteneciente a nuestra planta docente	Х	

La propuesta tiene una correspondencia con los objetivos generales que persiguen los cursos intersemestrales				
Observacior 	nes adicionales o requerimientos espec	ciales		
Nombre y firn	na del expositor(es)			
	Nombre	Firm	ıa	
Ponente 1	Edgar de Jesús Vázquez Silva			
Ponente 2				

Ponente 3