



Actualmente el cuerpo académico cuenta con la siguiente información en su curriculum, se recomienda revise si dicha información es completa.

Producción académica	Proyectos de investigación conjuntos	Dirección Individualizada	Participación con otros CAs o grupos	Reuniones o eventos para realizar trabajo conjunto	Programas educativos de licenciatura
51	7	15	3	6	5

Curriculum del C.A.	
Sección	Número de registros
Beneficios PROMEP otorgados al CA	0
Dirección individualizada	15
Identificación del cuerpo académico	1
Información adicional al CA	7
Participación con otros CAs o grupos	3
Participación en la actualización de Programas Educativos de Licenciatura	5
Producción académica	51
Proyectos de investigación conjuntos	7
Reuniones o eventos para realizar trabajo conjunto	6

Identificación del cuerpo académico	
Clave del cuerpo académico*	UAQ-CA-99
Nombre del cuerpo académico	Optimización y Computación Avanzada
IES	Universidad Autónoma de Querétaro
Grado de consolidación*	Cuerpo académico en consolidación
Área(s) y disciplina(s) del cuerpo académico*	1 Ingeniería y Tecnología-CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN
Miembros*	1 GORROSTIETA HURTADO EFREN 2 TOVAR ARRIAGA SAUL



	3 VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
Colaboradores del cuerpo académico	
LGAC	1 Sistemas Inteligentes
LGAC	Miembros asociados
Sistemas Inteligentes	GORROSTIETA HURTADO EFREN VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO TOVAR ARRIAGA SAUL

Resumen curricular de los miembros del CA

Nombre del miembro	GORROSTIETA HURTADO EFREN
Máximo grado de estudios	Doctorado
IES donde obtuvo el máximo grado	Centro De Ingeniería Y Desarrollo Industrial
Área->disciplina del máximo grado	Ingeniería y Tecnología -> Robótica
Nivel del SNI	1
¿Tiene perfil PROMEP?	SI
LGAC(s) registrada(s) en el curriculum individual	
LGAC asociadas en el CA	Sistemas Inteligentes
Programa educativo en el que impacta	INFORMATICA * INGENIERIA EN COMPUTACION * INGENIERIA EN TELECOMUNICACIONES * CIENCIAS DE LA COMPUTACION

Nombre del miembro	TOVAR ARRIAGA SAUL
Máximo grado de estudios	Doctorado
IES donde obtuvo el máximo grado	Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg
Área->disciplina del máximo grado	Ingeniería y Tecnología -> Ingeniería Biomédica
Nivel del SNI	C
¿Tiene perfil PROMEP?	SI
LGAC(s) registrada(s) en el curriculum individual	Mecatrónica y visión por computadora
LGAC asociadas en el CA	Sistemas Inteligentes



Programa educativo en el que impacta	INGENIERIA EN COMPUTACION * INGENIERIA EN TELECOMUNICACIONES * CIENCIAS DE LA COMPUTACION * ADMINISTRACION DE TECNOLOGIAS DE INFORMACION
Nombre del miembro	VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
Máximo grado de estudios	Doctorado
IES donde obtuvo el máximo grado	Universidad Complutense De Madrid
Área->disciplina del máximo grado	Ciencias Naturales y Exactas -> Física
Nivel del SNI	1
¿Tiene perfil PROMEP?	SI
LGAC(s) registrada(s) en el curriculum individual	
LGAC asociadas en el CA	Sistemas Inteligentes
Programa educativo en el que impacta	INGENIERIA EN COMPUTACION * INGENIERIA EN TELECOMUNICACIONES

Resumen dirección individualizada

Título	Implementar al Stak SAE-J 1939 en un sistema embebido utilizando linux
Grado	Maestría
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Jun 25 2010
Fecha de término	Feb 27 2012
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	



Título	Modelado y Simulación de un sistema de Locomoción de un Robot Hexapodo
Grado	Maestría
Estado	En proceso
Fecha de inicio	Abr 4 2011
Fecha de término	
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	

Título	Acceso inteligente a bases de datos remotas por medio de agentes móviles
Grado	Maestría
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Ene 1 2011
Fecha de término	Ago 16 2013
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	

Título	Desarrollo de métodos de registro de imágenes, aplicables a sistemas de navegación óptica de instrumentos quirúrgicos.
Grado	Maestría



Estado	En proceso
Fecha de inicio	May 1 2011
Fecha de término	
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Mecatrónica y visión por computadora

Título	Desarrollo de un sistema de visión y reconstrucción virtual de espacios
Grado	Maestría
Estado	En proceso
Fecha de inicio	Ago 1 2011
Fecha de término	
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Mecatrónica y visión por computadora

Título	Construcción y control de un sistema robótico de tracción omnidireccional para aplicaciones de telecontrol
Grado	Licenciatura
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Ene 9 2012



Fecha de término	Mar 22 2013
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Mecatrónica y visión por computadora

Título	Sistema de seguridad de software con método de encriptación en un sistema embebido
Grado	Maestría
Estado	En proceso
Fecha de inicio	Ene 1 2011
Fecha de término	
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	

Título	Algoritmos de Control para un Actuador Neumático de un Manipulador Flexible
Grado	Doctorado
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Sep 6 2004
Fecha de término	Feb 1 2008
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO



LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Modelacion y Simulacion Computacional

Título	Algoritmo de Control Neuro Difuso para un Sistema de Manufactura Flexible
Grado	Doctorado
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Sep 6 1999
Fecha de término	Jun 15 2005
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Modelacion y Simulacion Computacional

Título	Algoritmos de Locomoción Libre para un Robot Caminante de Seis Patas
Grado	Doctorado
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Sep 6 1999
Fecha de término	Oct 25 2003
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Modelacion y Simulacion Computacional



Título	Modelado Integral de un Grado de Libertad en un Manipulador Flexible Tipo Neumático
Grado	Doctorado
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Sep 6 1999
Fecha de término	Jul 28 2005
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Modelacion y Simulacion Computacional

Título	Diseño y Construcción de un Robot Móvil Todoterreno Instrumentado para Inspección de Incendios
Grado	Licenciatura
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Ago 11 2008
Fecha de término	Jun 22 2009
No. Alumnos	4
Integrantes del CA participantes	VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Modelacion y Simulacion Computacional



Título	Metodología para la calibración de herramientas devastadoras de material con un sistema de navegación óptico
Grado	Licenciatura
Estado	Terminada
Fecha de inicio	Nov 6 2012
Fecha de término	Dic 4 2013
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Mecatrónica y visión por computadora

Título	Control PID embebido en FPGA para el control de trayectorias de un robot omnidireccional
Grado	Licenciatura
Estado	En proceso
Fecha de inicio	Mar 5 2013
Fecha de término	
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Mecatrónica y visión por computadora

Título	Desarrollo de un videojuego de ejercicios físicos y enseñanza basado en un sensor de seguimiento corporal para combatir y disminuir la obesidad en niños de primaria en México
Grado	Licenciatura



Estado	En proceso
Fecha de inicio	Dic 4 2013
Fecha de término	
No. Alumnos	1
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la dirección	Sistemas Inteligentes
LGAC(s) individual asociada(s) a la dirección	Mecatrónica y visión por computadora

Producción académica

Tipo de producción	Artículo Arbitrado
Autor(es)	Juan Carlos Moya Morales, Carlos Alberto Ramos-Arreguín, Artemio Sotomayor-Olmedo, Efrén Gorrostieta Hurtado, Juan Manuel Ramos Arreguín, Jesús Carlos Pedraza Ortega, Saúl Tovar Arriaga y José Emilio Vargas Soto,
Título del artículo	A strategy for 3d object digitalization using pre-filtering and post-filtering stages.
Estado actual	Publicado
Descripción	Artículo indexado en ScienceDirect, SCOPUS, Ei Compendex, Thomson ISI by Elsevier, presentado en 2012 Iberoamerican Conference on Electronics Engineering and Computer Science
Nombre de la Revista	Procedia Technology
Editorial	Elsevier Ltd.
Volumen	3
ISSN	2212-0173
De la página	273
A la página	281
País	MÉXICO
Año	2012



Dirección electrónica del Artículo	http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2212017312002599
Propósito	Generación de conocimiento
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	
Tipo de producción	Artículo Arbitrado
Autor(es)	Ubaldo Geovanni Villaseñor Carrillo, Efren Gorrostieta Hurtado, Jose Emilio Vargas Soto, Saul Tovar Arriaga
Título del artículo	Kinematic Analysis and Simulation of an Omnidirectional Mobile Robot
Estado actual	Publicado
Descripción	Kinematic Analysis and Simulation of an Omnidirectional Mobile Robot
Nombre de la Revista	International Journal of Science and Advanced Technology
Editorial	IJSAT
Volumen	3
ISSN	2304-652X
De la página	30
A la página	35
País	REINO UNIDO
Año	2013
Dirección electrónica del Artículo	http://www.ijsat.com/admin/download/Kinematic%20Analysis%20.pdf
Propósito	Desarrollo tecnológico
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora
Tipo de producción	Artículo Arbitrado



Autor(es)	García-López, M.C., Gorrostieta-Hurtado, E., Vargas-Soto, E., Ramos-Arreguín, J.M., Sotomayor Olmedo A. y Moya Morales J.C.
Título del artículo	Kinematic analysis for trajectory generation in one leg of a hexapod robot.
Estado actual	Publicado
Descripción	Artículo indexado en: ScienceDirect, SCOPUS, Ei Compendex, Thomson ISI by Elsevier, presentado en 2012 Iberoamerican Conference on Electronics Engineering and Computer Science.
Nombre de la Revista	Procedia Technology
Editorial	Elsevier Ltd.
Volumen	3
ISSN	2212-0173
De la página	342
A la página	350
País	MÉXICO
Año	2012
Dirección electrónica del Artículo	http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2212017312002666
Propósito	Generación de conocimiento
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Modelacion y Simulacion Computacional
Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	J.M. Ramos, E. Gorrostieta, E. Vargas, J.C. Pedraza, R.J. Romero y B. Ramírez
Título de la presentación	Pneumatic Cylinder Control for a Flexible Manipulators Robot
Nombre del congreso donde se presentó	12th International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics, MMAR2006
País	POLONIA
Estado	Miedzyzdroje
Ciudad	Miedzyzdroje



Año	2006
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1261330.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Modelacion y Simulacion Computacional

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	J.M. Ramos, E. Gorrostieta, E. Vargas, J.C. Pedraza, R.J. Romero y B. Ramírez
Título de la presentación	Pneumatic Fuzzy Controller for a Flexible Arm
Nombre del congreso donde se presentó	13th IEEE/IFAC International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics, MMAR2007
País	POLONIA
Estado	Szczecin
Ciudad	Szczecin
Año	2007
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1261337.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Modelacion y Simulacion Computacional

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Daniel García Sillas , Efrén Gorrostieta Hurtado , Emilio Vargas Soto
Título de la presentación	A Review on Incremental Machine Learning in Robot Control



Nombre del congreso donde se presentó	The Latin American Congress on Computational Intelligence
País	ARGENTINA
Estado	Rio Negro
Ciudad	Bariloche
Año	2014
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1958594.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Rincón Barragán José De Jesús, Tovar Arriaga Saúl, Aceves Fernández Marco Antonio, Gorrostieta Hurtado Efrén, Giovanni Villaseñor Ubaldo
Título de la presentación	Autómata modular libra obstáculos "Minotauro"
Nombre del congreso donde se presentó	10º Congreso Nacional de Mecatrónica
País	MÉXICO
Estado	Jalisco
Ciudad	Puerto Vallarta
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Desarrollo tecnológico
Archivo PDF	Producto1378821.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes



LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora
Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Aceves Fernández Marco Antonio, Salinas González Erick Francisco, Gorrostieta Hurtado Efrén, Pedraza Ortega Jesús Carlos, Ramos Arreguín Juan Manuel y Tovar Arriaga Saúl
Título de la presentación	Desarrollo de un Algoritmo Híbrido Dijkstra-Montecarlo para la Planeación y Optimización de Rutas en un Robot Móvil
Nombre del congreso donde se presentó	10 Congreso Nacional de Mecatrónica
País	MÉXICO
Estado	Jalisco
Ciudad	Puerto Vallarta
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	<u>Producto1378818.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora
Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Ubaldo Giovanni Villaseñor Carrillo, Marco Antonio González Aguirre, Artemio Sotomayor Olmedo, Efrén Gorrostieta Hurtado, Jesús Carlos Pedraza Ortega, José Emilio Vargas Soto and Saúl Tovar Arriaga
Título de la presentación	Desarrollo de un Sistema de Navegación para Robots Móviles Mediante Diferentes Patrones de Comportamientos
Nombre del congreso donde se presentó	VIII Congreso Internacional sobre Innovación y Desarrollo Tecnológico (CIINDET 2010)
País	MÉXICO
Estado	Morelos



Ciudad	Cuernavaca
Año	2010
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1261218.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Ubaldo Giovanni Villaseñor Carrillo, Marco Antonio González Aguirre, Artemio Sotomayor Olmedo, Efrén Gorrostieta Hurtado, Jesús Carlos Pedraza Ortega, José Emilio Vargas Soto, Saúl Tovar Arriaga
Título de la presentación	Desarrollo de un sistema de navegación para robots móviles mediante diferentes patrones de comportamientos
Nombre del congreso donde se presentó	8o. Congreso Internacional sobre Innovación y Desarrollo Tecnológico (CIINDET)
País	MÉXICO
Estado	Morelos
Ciudad	Cuernavaca
Año	2010
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1228477.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
---------------------------	---------------------



Autor(es)	Pérez-Arreguín Jorge Israel, Tovar-Arriaga Saúl, Pedraza-Ortega Jesús Carlos, Vargas-Soto José Emilio, Alvares-Servín Jorge, Vega-Hernández Susana
Título de la presentación	Design and construction of tools with reflecting-disks fiducials for optical stereo trackers
Nombre del congreso donde se presentó	2014 11th International Conference on Electrical Engineering, Computing Science and Automatic Control (CCE 2014).
País	MÉXICO
Estado	Campeche
Ciudad	Ciudad del Carmen
Año	2014
Estado actual	Aceptado
Propósito	Desarrollo tecnológico
Archivo PDF	Producto1959426.PDF
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Artemio Soto Mayor-Olmedo, M Antonio Aceves-Fernandez, Efren Gorrostieta-Hurtado, J. Carlos Pedraza-Ortega, J. Emilio Vargas-Soto, J Ramos Arreguin , U Villaseñor-Carrillo
Título de la presentación	Elaluating Treds of Airborne Contaminants by Using Support Vector Regression Techniques
Nombre del congreso donde se presentó	Conielecomp 2011
País	MÉXICO
Estado	Puebla
Ciudad	Puebla
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1493440.PDF



Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Inteligencia Artificial
Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Artemio Sotomayor-Olmedo, M. Antonio Aceves-Fernandez, Efrén Gorrostieta-Hurtado, J. Carlos Pedraza-Ortega, J. Emilio Vargas-Soto, J. Manuel Ramos-Arreguin, U. Villaseñor-Carrillo.
Título de la presentación	Evaluating Trends of Airborne Contaminants by using Support Vector Regression Techniques
Nombre del congreso donde se presentó	21st INTERNATIONAL CONFERENCE ON ELECTRONICS COMMUNICATIONS AND COMPUTERS CONIELECOMP 2011
País	MÉXICO
Estado	Puebla
Ciudad	Puebla
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1261253.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	
Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Ubaldo Geovanni Villaseñor Carrillo, Artemio Sotomayor Olmedo, Efrén Gorrostieta Hurtado, Jesús Carlos Pedraza, Marco Antonio Aceves Fernández, and Saúl Tovar Arriaga
Título de la presentación	Implementation of Different Pattern Behaviors for Mobile Robots using Reduced Algorithms based on Fuzzy Techniques
Nombre del congreso donde se presentó	Proceedings of the IEEE 7th International Conference on Electrical and Electronics Engineering Research CIIIEE 2010



País	MÉXICO
Estado	Aguascalientes
Ciudad	Aguascalientes
Año	2010
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	<u>Producto1211994.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Vargas Soto José Emilio, Tovar Arriaga Saúl, Canchola Magdaleno Sandra Luz, Gorrostieta Hurtado Efrén y Pedraza Ortega Jesús Carlos
Título de la presentación	Interface Gráfica Industrial para el Monitoreo de Ensamble de Tornillos
Nombre del congreso donde se presentó	10 Congreso Nacional de Mecatrónica
País	MÉXICO
Estado	Jalisco
Ciudad	Puerto Vallarta
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Asimilación de tecnología
Archivo PDF	<u>Producto1378800.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora



Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Alejandro De León Cuevas, Saúl Tovar Arriaga, Jesús Carlos Pedraza Ortega, Luis Esteban Botello Zamorano, Jorge Israel Pérez Arreguín y Efrén Gorrostieta Hurtado
Título de la presentación	Localización de Usuarios por Medio de un Sensor de Proximidad Implementado en un Robot Omnidireccional para Seguir Personas
Nombre del congreso donde se presentó	Mecamex
País	MÉXICO
Estado	Tabasco
Ciudad	Villahermosa
Año	2012
Estado actual	Publicado
Propósito	Asimilación de tecnología
Archivo PDF	Producto1957073.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Carlos Alberto Ramos Arreguín, Juan Carlos Moya Morales, Juan Manuel Ramos Arreguín, Jesús Carlos Pedraza Ortega, Marco Antonio Aceves Fernández, José Emilio Vargas Soto, Saúl Tovar Arriaga
Título de la presentación	Metodología para Almacenamiento de Imágenes en Memorias externas de tipo RAM, empleando FPGA
Nombre del congreso donde se presentó	IX Congreso Internacional Sobre Innovación y Desarrollo Tecnológico (CIINDET 2011)
País	MÉXICO
Estado	Morelos
Ciudad	Cuernavaca
Año	2011
Estado actual	Publicado



Propósito	Desarrollo tecnológico
Archivo PDF	Producto1340793.PDF
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Artemio Sotomayor Olmedo, Marco Aceves Fernández, Efrén Gorrostieta Hurtado, Jesús Carlos Pedraza Ortega, Juan Manuel Ramos Arreguín, Emilio Vargas Soto, Saúl Tovar Arriaga
Título de la presentación	Modeling Trends of Airborne Particulate Matter by using Support Vector Machines
Nombre del congreso donde se presentó	Proceedings of the IEEE 7th International Conference on Electrical and Electronics Engineering Research CIIIEE 2010
País	MÉXICO
Estado	Aguascalientes
Ciudad	Aguascalientes
Año	2010
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1211997.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Vega Hernández Susana, Tovar Arriaga Saúl, De León Cuevas Alejandro y Vargas Soto José Emilio
Título de la presentación	Modelo Electrónico como Sistema de Entrenamiento para Cirugías en el Lóbulo Temporal en ORL
Nombre del congreso donde se presentó	Mecamex



País	MÉXICO
Estado	Tabasco
Ciudad	Villahermosa
Año	2012
Estado actual	Publicado
Propósito	Asimilación de tecnología
Archivo PDF	<u>Producto1957071.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Aceves-Fernández M.A., Sotomayor-Olmedo A., Gorrostieta-Hurtado E., Pedraza-Ortega J.C., Tovar-Arriaga S., Ramos-Arreguin J.M.
Título de la presentación	Performance Assessment of Fuzzy Clustering Models Applied to Urban Airborne Pollution
Nombre del congreso donde se presentó	21th International Conference on Electronics, Communications and Computers, CONIELECOMP
País	MÉXICO
Estado	Puebla
Ciudad	Puebla
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	<u>Producto1228487.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	



Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	González Trejo José Enrique, Reyes Cruz Luis Ángel, Pedraza Ortega Jesús Carlos, Vargas Soto José Emilio, Aceves Fernández Marco Antonio y Tovar Arriaga Saúl.
Título de la presentación	Propuesta de Diseño de un Robot Bípedo de Arquitectura Abierta
Nombre del congreso donde se presentó	m
País	MÉXICO
Estado	Guanajuato
Ciudad	León
Año	2013
Estado actual	Publicado
Propósito	Asimilación de tecnología
Archivo PDF	Producto1957060.PDF
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Eduardo J. Rodríguez-Alonso, Marco A. Aceves-Fernandez, Juan M. Ramos-Arreguín, Saúl Tovar-Arriaga, J. Carlos Pedraza-Ortega, J. Emilio Vargas-Soto
Título de la presentación	Propuesta de un Sistema Embebido Inalámbrico para Monitoreo de un Sensor de Efecto Hall para Aplicaciones Domésticas
Nombre del congreso donde se presentó	Mecamex
País	MÉXICO
Estado	Guanajuato
Ciudad	León
Año	2013
Estado actual	Publicado



Propósito	Transferencia de tecnología
Archivo PDF	Producto1957057.PDF
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Pérez Arreguín Jorge Israel, Tovar Arriaga Saúl, Ubaldo Giovanni Villaseñor Carrillo, Gorrostieta Hurtado Efrén, Pedraza Ortega Jesús Carlos, Vargas Soto José Emilio, Ramos Arreguín Juan Manuel, Sotomayor Olmedo Artemio
Título de la presentación	Robot móvil de tracción diferencial con plataforma de control modular para investigación y desarrollo ágil de proyectos
Nombre del congreso donde se presentó	10º Congreso Nacional de Mecatrónica
País	MÉXICO
Estado	Jalisco
Ciudad	Puerto Vallarta
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Desarrollo tecnológico
Archivo PDF	Producto1378836.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Pérez Arreguín Jorge Israel, Tovar Arriaga Saúl, Ubaldo Giovanni Villaseñor Carrillo, Gorrostieta Hurtado Efrén, Pedraza Ortega Jesús Carlos, Vargas Soto José Emilio, Ramos Arreguín Juan Manuel y Sotomayor Olmedo Artemio



Título de la presentación	Robot Móvil de Tracción Diferencial con Plataforma de Control Modular para Investigación y Desarrollo Ágil de Proyectos
Nombre del congreso donde se presentó	10° Congreso Nacional de Mecatrónica
País	MÉXICO
Estado	Jalisco
Ciudad	Puerto Vallarta
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Difusión
Archivo PDF	Producto1421050.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	

Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Vargas E. Gorrostieta E., Pedraza C. y Sotomayor A.
Título de la presentación	Simulación en Java de un Manipulador Hidráulico
Nombre del congreso donde se presentó	Memorias del XII Congreso Mexicano de Robótica, Universidad Autónoma de Sinaloa
País	MÉXICO
Estado	Sinaloa
Ciudad	Mazatlan
Año	2010
Estado actual	Publicado
Propósito	Desarrollo tecnológico
Archivo PDF	Producto1261224.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO



LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Modelacion y Simulacion Computacional
Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	César Téllez Zamora, Daniel Cisneros Muñoz, Jesús Carlos Pedraza Ortega, Saúl Tovar Arriaga, Efrén Gorrostieta Hurtado, Sandra Luz Canchola Magdaleno
Título de la presentación	Sistema para digitalización y modelado 3D de objetos, mediante proyección laser utilizando hardware de arquitectura abierta
Nombre del congreso donde se presentó	IX Congreso Internacional Sobre Innovación y Desarrollo Tecnológico (CIINDET 2011)
País	MÉXICO
Estado	Morelos
Ciudad	Cuernavaca
Año	2011
Estado actual	Publicado
Propósito	Investigación aplicada
Archivo PDF	Producto1340826.PDF
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora
Tipo de producción	Memorias en extenso
Autor(es)	Alejandro De León Cuevas, Saúl Tovar Arriaga, José Emilio Vargas Soto, Jorge Israel Pérez Arreguín
Título de la presentación	Telecontrol de un robot móvil por medio de un sensor de proximidad RGB-D
Nombre del congreso donde se presentó	8vo Congreso Internacional de Ingeniería
País	MÉXICO
Estado	Querétaro



Ciudad	Querétaro de Arteaga
Año	2012
Estado actual	Publicado
Propósito	Transferencia de tecnología
Archivo PDF	<u>Producto1957070.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Capítulo del libro
Autor(es)	Elmer P. Dadios
Título del libro	"Fuzzy Logic - Emerging Technologies and Applications"
Título del capítulo	Greenhouse Fuzzy and Neuro-Fuzzy Modeling Techniques
Estado actual	Publicado
País	MÉXICO
Editorial	INTECH
No. de Ediciones	1
De la página	309
A la página	322
Total de ejemplares	1000
ISBN	978-953-51-0337-0
Año	2012
Propósito	Investigación aplicada
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Inteligencia Artificial



Tipo de producción	Capítulo del libro
Autor(es)	Nicolas Mazzeo
Título del libro	Air Quality-Models and Applications
Título del capítulo	Advances in Airborne Pollution Forecasting Using Soft Computing Techniques
Estado actual	Publicado
País	CROACIA
Editorial	INTECH
No. de Ediciones	1
De la página	3
A la página	14
Total de ejemplares	1000
ISBN	978-953-307-307-1
Año	2011
Propósito	Investigación aplicada
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Inteligencia Artificial

Tipo de producción	Capítulo del libro
Autor(es)	Goran S. Nikolic
Título del libro	Fourier Transforms, Theory and Applications
Título del capítulo	Three Dimensional Reconstruction Strategies Using a Profilometrical Approach based on Fourier Transform
Estado actual	Publicado
País	CROACIA
Editorial	InTech
No. de Ediciones	1



De la página	87
A la página	102
Total de ejemplares	1
ISBN	978-953-307-231-9
Año	2011
Propósito	Difusión
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Capítulo del libro
Autor(es)	Elmer P. Dadios
Título del libro	FUZZY LOGIC – EMERGING TECHNOLOGIES AND APPLICATIONS
Título del capítulo	Greenhouse Fuzzy and Neuro-Fuzzy Modeling Techniques
Estado actual	Publicado
País	MÉXICO
Editorial	InTech
No. de Ediciones	1
De la página	309
A la página	322
Total de ejemplares	1
ISBN	9789535103370
Año	2012
Propósito	Asimilación de tecnología
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes



LGAC individuales asociadas a la producción	
Tipo de producción	Capítulo del libro
Autor(es)	Juan Manuel Ramos Arreguín
Título del libro	Robotics and Automation
Título del capítulo	Pneumatic Fuzzy Controller Simulation vs Practical Results for Flexible Manipulator
Estado actual	Publicado
País	AUSTRIA
Editorial	I-Tech Education and Publishing
No. de Ediciones	1
De la página	191
A la página	200
Total de ejemplares	1000
ISBN	978-3-902613-41-7
Año	2008
Propósito	Investigación aplicada
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	
Tipo de producción	Capítulo del libro
Autor(es)	Manel del Valle, Roberto Muñoz Guerrero, Juan Manuel Gutierrez Salgado
Título del libro	Wavelets: Classification, Theory and Applications
Título del capítulo	Three-dimensional estimation in 1-d wavelet profilometry by establishing a comparison between phase unwrapping algorithms
Estado actual	Publicado
País	MÉXICO



Editorial	Nova Publishers
No. de Ediciones	1
De la página	361
A la página	376
Total de ejemplares	1000
ISBN	978-1-62100-308-3
Año	2012
Propósito	Generación de conocimiento
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Soto, J. E. V.
Título del artículo	A new real-time control method for free locomotion in a walking robot
Descripción	Descripción de un sistema de control en tiempo real para un robot caminante
Nombre de la Revista	International Journal of Computer Application in Technology
Editorial	Mendeley
Volumen	11, Numbers 1/2
Indice	INDERSCIENCE
ISSN	0952-8091
De la página	77
A la página	83
País	ESTADOS UNIDOS DE AMÉRICA
Año	1998
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/ijcat98.PDF
Propósito	Investigación aplicada



Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Modelacion y Simulacion Computacional

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Saúl Tovar-Arriaga, José Emilio Vargas, Juan M. Ramos , Marco A. Aceves, Efren Gorrostieta and Willi A. Kalender.
Título del artículo	A Fully Sensorized Cooperative Robotic System for Surgical Interventions.
Descripción	Artículo publicado en Sensors — Open Access Journal, con factor de impacto de 1.739 (2011); 5 años de factor de impacto : 2.060 (2011)
Nombre de la Revista	SENSORS
Editorial	MDPI Publishing
Volumen	12, Issue 7
Indice	Science Citation Index Expanded
ISSN	1424-8220
De la página	9423
A la página	9447
País	SUIZA
Año	2012
Dirección electrónica	http://www.mdpi.com/1424-8220/12/7/9423
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	



Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Sandra Luz Canchola-Magdaleno, Jesús Carlos Pedraza-Ortega, Emilio Vargas Soto, Saúl Tovar Arriaga, Juan Manuel Ramos-Arreguin, Marco Antonio Aceves-Fernández, J.Salvador Hernández-Valerio, Hugo Avila-Mendoza
Título del artículo	A Review on the Detection and Removal of Shadows in Daytime Traffic Images
Descripción	Artículo publicado en revista internacional arbitreada
Nombre de la Revista	Research in Computer Science.
Editorial	Instituto Politécnico Nacional
Volumen	52
Índice	Latindex, Periodica
ISSN	1870-4069
De la página	347
A la página	354
País	MÉXICO
Año	2011
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/acses-347.pdf
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Efrén Gorrostieta, Emilio Vargas Soto
Título del artículo	Algoritmo Difuso de Locomoción Libre para un Robot Caminante de Seis Patas
Descripción	Artículo en revista indexada CONACYT
Nombre de la Revista	Computación y Sistemas
Editorial	Instituto Politécnico Nacional



Volumen	11
Indice	CONACYT, Latindex, Redalyc, Scielo
ISSN	1405-5546
De la página	260
A la página	287
País	MÉXICO
Año	2008
Dirección electrónica	http://www.ejournal.unam.mx/cys/vol11-03/CYS011000305.pdf
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Inteligencia Artificial

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Luis Manuel Peña-Perez, Jesus Carlos Pedraza-Ortega, Juan Manuel Ramos-Arreguin, Saul Tovar Arriaga, Marco Antonio Aceves Fernandez, Luis Omar Becerra, Efren Gorrostieta Hurtado, Jose Emilio Vargas-Soto
Título del artículo	Alignment of the Measurement Scale Mark during Immersion Hydrometer Calibration Using an Image Processing System
Descripción	Hydrometer Calibration
Nombre de la Revista	Sensors
Editorial	MDPI
Volumen	13
Indice	JCR
ISSN	1424-8220
De la página	14367
A la página	14397



País	SUIZA
Año	2013
Dirección electrónica	http://www.mdpi.com/1424-8220/13/11/14367
Propósito	Desarrollo tecnológico
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Mecatrónica y visión por computadora

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Marco A. Aceves-Fernandez, J. Carlos Pedraza-Ortega, Artemio Sotomayor-Olmedo, Juan M.Ramos-Arreguín, J. Emilio Vargas-Soto, Saul Tovar-Arriaga
Título del artículo	Analysis of Key Features of Non-linear Behavior Using Recurrence Plots. Case Study: Urban Pollution at Mexico City
Descripción	Análisis de comportamiento no lineal utilizando gráficas de recurrencia
Nombre de la Revista	Journal of Environmental Protection
Editorial	Scientific Research Publishing
Volumen	3
Índice	ISI Web of Knowledge
ISSN	2152-2197
De la página	1
A la página	10
País	ESTADOS UNIDOS DE AMÉRICA
Año	2012
Dirección electrónica	
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Aceptado
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO



LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	
Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Marco A. Aceves-Fernández, J. Carlos Pedraza-Ortega, Artemio Sotomayor-Olmedo, Juan M. Ramos-Arreguín, J. Emilio Vargas-Soto, Saúl Tovar-Arriaga.
Título del artículo	Analysis of Key Features of Non-linear Behavior Using Recurrence Plots. Case Study: Urban Pollution in Mexico.
Descripción	Análisis de recurrencia no lineal utilizando gráficas de recurrencia.
Nombre de la Revista	Journal of Environmental Protection
Editorial	Scientifi Research Publishing
Volumen	3
Índice	ISI web of Knowledge
ISSN	2152-2197
De la página	1
A la página	10
País	ESTADOS UNIDOS DE AMÉRICA
Año	2012
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/jep-2012-m.pdf
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Aceptado
Integrantes del CA participantes	TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	
Tipo de producción	Artículo en revista indexada



Autor(es)	Jesus Carlos Pedraza-Ortega, Efren Gorrostieta Hurtado, Emilio Vargas-Soto, Juan Manuel Ramos-Arreguín, Marco Aceves-Fernández, Carlos Alberto Olmos- Trejo, Sandra Luz Canchola-Magdaleno, Saúl Tovar-Arriaga, Artemio Sotomayor- Olmedo
Título del artículo	Comparison between phase unwrapping algorithms for depth estimation in 1-D Wavelet Profilometry
Descripción	Artículo publicado en revista internacional arbitreada.
Nombre de la Revista	Research in Computing Science
Editorial	Instituto Politécnico Nacional
Volumen	52
Indice	Latindex, Periodica
ISSN	1870-4069
De la página	190
A la página	203
País	MÉXICO
Año	2011
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/acses-190.pdf
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Gracios M. Carlos A., Vargas S, Emilio y Díaz S. Alejandro
Título del artículo	Describing an IMS by a FNRTPN Definition: A VHDL Approach
Descripción	Descripción de un sistema de manufactura y su implementación en VHDL
Nombre de la Revista	Transactions on Systems
Editorial	World Scientific and Engineering Academy and Society (WSEAS)
Volumen	3



Índice	ISI Web of Knowledge
ISSN	109- 2777
De la página	1060
A la página	1065
País	REINO UNIDO
Año	2004
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/rcim04.PDF
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Modelacion y Simulacion Computacional

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Emilio Vargas-Soto, Efrén Gorrostieta, Artemio Sotomayor-Olmedo, Juan-Manuel Ramos-Arreguin and Saul Tovar-Arriaga.
Título del artículo	Design of fuzzy algorithms locomotion for six legged walking robot
Descripción	Artículo publicado en Academic Journals Open Access
Nombre de la Revista	International Journal of Physical Sciences
Editorial	Academic Journals.
Volumen	7, Issue 11
Índice	Chemical Abstracts, CAB Abstract, DOAJ, Genamics Journal Seek, V
ISSN	1992 - 1950
De la página	1811
A la página	1819
País	KENIA
Año	2012
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/ijps-2012.pdf



Propósito	Generación de conocimiento
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Saúl Tovar-Arriaga, Ralf Tita, Jesús Carlos Pedraza-Ortega, Efren Gorrostieta, Willi A. Kalender
Título del artículo	Development of a robotic FD-CT-guided navigation system for needle placement—preliminary accuracy tests
Descripción	El artículo trata sobre el desarrollo de un sistema robotico para realizar biopsias
Nombre de la Revista	International Journal of Medical Robotics and Computer Assisted surgery
Editorial	Wiley - Blackwell
Volumen	7
Indice	Journal Citation Report
ISSN	1478-596X
De la página	225
A la página	236
País	REINO UNIDO
Año	2011
Dirección electrónica	http://onlinelibrary.wiley.com/doi/10.1002/rcs.393/abstract
Propósito	Transferencia de tecnología
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Mecatrónica y visión por computadora



Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	F. F. Kiyama and E. Vargas
Título del artículo	Dynamic Model Analysis of a Pneumatically Operated Flexible Arm
Descripción	Modelado de un Brazo Neumático Flexible
Nombre de la Revista	Transactions on Systems
Editorial	World Scientific and Engineering Academy and Society (WSEAS)
Volumen	4
Indice	ISI Web of Knowledge
ISSN	1109-2777
De la página	49
A la página	54
País	GRECIA
Año	2005
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/wseas051.PDF
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Modelacion y Simulacion Computacional

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Artemio Sotomayor-Olmedo, Marco A. Aceves-Fernández, Efrén Gorrostieta-Hurtado, Carlos Pedraza-Ortega, Juan M. Ramos-Arreguín, J. Emilio Vargas-Soto
Título del artículo	Forecast Urban Air Pollution in Mexico City by Using Support Vector Machines: A Kernel Performance Approach
Descripción	Investigación sobre modelos de contaminación del aire
Nombre de la Revista	International Journal of Intelligence Science
Editorial	Scientific Research



Volumen	3
Índice	ISI web of Knowledge
ISSN	2163-0283
De la página	126
A la página	135
País	ESTADOS UNIDOS DE AMÉRICA
Año	2013
Dirección electrónica	http://www.scirp.org/journal/ijis/
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Gorrostieta E., y Vargas E
Título del artículo	Free Locomotion for Six Legged Robot
Descripción	Modelado y simulación de un robot caminante de seis patas
Nombre de la Revista	Transaction on Computers
Editorial	World Scientific and Engineering Academy and Society (WSEAS)
Volumen	3
Índice	ISI Web of Knowledge
ISSN	1109-2725
De la página	795
A la página	800
País	GRECIA
Año	2004



Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/wseas043.PDF
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Ramos-Arreguin Juan-Manuel, Gorrostieta-Hurtado Efren, Pedraza-Ortega Jesus-Carlos, Aceves-Fernandez Marco-Antonio and Vargas-Soto Jose-Emilio
Título del artículo	Fuzzy logic applied to control a one degree of freedom (DOF) pneumatic robot,
Descripción	Publicacion de investigacion en el area de Inteligencia Artificial
Nombre de la Revista	International Journal of Physical Sciences
Editorial	International Journal of Physical Sciences
Volumen	6
Indice	ISI
ISSN	1992-1950
De la página	5575
A la página	5585
País	NIGERIA
Año	2011
Dirección electrónica	http://www.academicjournals.org/IJPS/contents/2011cont/9%20Oct.h
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes



LGAC individuales asociadas a la producción:	Inteligencia Artificial
Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	L. A. Zúñiga-Avilés, J. C. Pedraza-Ortegab, E. Gorrostieta-Hurtadob, S. Tovar-Arriaga, J. M. Ramos-Arreguín, M. A. Aceves-Fernández, J.E. Vargas-Soto
Título del artículo	HTG-based kinematic modeling for positioning of a multi-articulated wheeled mobile manipulator
Descripción	Modeling of a multi-articulated wheeled mobile manipulator
Nombre de la Revista	Journal of Intelligent and Robotic Systems
Editorial	Springer
Volumen	1
Indice	JCR
ISSN	ISSN 0921-0296
De la página	1
A la página	21
País	ALEMANIA
Año	2014
Dirección electrónica	http://www.springer.com/engineering/robotics/journal/10846
Propósito	Desarrollo tecnológico
Estado actual	Aceptado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Mecatrónica y visión por computadora
Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Artemio Sotomayor-Olmedo, Marco Antonio Aceves-Fernández, Efen Gorrostieta-Hurtado, CarlosPedraza-Ortega, Emilio Vargas-Soto.
Título del artículo	Modeling PMx Trends Contaminants by using Support Vector Machines
Descripción	Artículo publicado en revista internacional arbitreada.



Nombre de la Revista	Research in Computing Science
Editorial	Instituto Politécnico Nacional
Volumen	52
Indice	Latindex, Periodica
ISSN	1870-4069
De la página	114
A la página	122
País	MÉXICO
Año	2011
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/acses-114.pdf
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	

Tipo de producción	Artículo en revista indexada
Autor(es)	Ramos Juan M. y Vargas José E., Gorrostieta Efrén y Pedraza Jesús C.
Título del artículo	Nuevo Modelo Polinomial del Comportamiento de un Cilindro Neumático.
Descripción	Artículo publicado en revista internacional arbitreada.
Nombre de la Revista	Revista de Información Tecnológica
Editorial	Centro de Información Tecnológica
Volumen	17, No. 3
Indice	Latindex, The Engineering Index, Dechema Databanken
ISSN	0718-0764
De la página	99
A la página	106



País	CHILE
Año	2006
Dirección electrónica	http://www.mecatronica.net/emilio/papers/it2006.pdf
Propósito	Investigación aplicada
Estado actual	Publicado
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción:	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción:	Modelacion y Simulacion Computacional

Reuniones o eventos para realizar trabajo conjunto

Nombre de la reunión o evento	Organización del Concurso Interno de Telecontrol de Robots Móviles.
Periodicidad	Cada primer lunes de mes de 6:00 a 8:00 p.m.
Objetivo	Organizar y llevar a cabo el concurso de robótica de la Facultad
Nombre de los coordinadores	Dr. Saúl Tovar Arriaga.
Principales actividades	1. Organizar bases del concurso y realizar convocatoria. 2. Asesorar a los equipos inscritos en el concurso. 3. Conseguir premios con patrocinadores. 4. Construir el ambiente controlado donde se efectuará el concurso.
Fecha de inicio de las actividades	Ago 1 2011
Fecha de fin de las actividades	Dic 31 2015

Nombre de la reunión o evento	Revisión semanal de avances de tesis
Periodicidad	Cada lunes de 6 p.m. a 8 p.m.
Objetivo	Revisar avances del trabajo de investigación de tesis.



Nombre de los coordinadores	Dr. Emilio Vargas Soto
Principales actividades	1. Revisión de trabajos de tesis por cada asesor. 2. Revisión de trabajos de tesis de manera conjunta por colaboradores.
Fecha de inicio de las actividades	Ago 23 2009
Fecha de fin de las actividades	Dic 31 2015

Nombre de la reunión o evento	Reunión mensual de trabajo conjunto
Periodicidad	Cada último viernes de mes de 9 a.m. a 11 p.m.
Objetivo	Revisar estatus de los proyectos y trabajo conjunto
Nombre de los coordinadores	Dr. Efren Gorrostieta Hurtado
Principales actividades	1. Revisar los pendientes de la junta anterior. 2. Presentar avances de proyectos y artículos. 3. Establecimiento de metas y responsabilidades.
Fecha de inicio de las actividades	Ago 27 2009
Fecha de fin de las actividades	Dic 31 2015

Nombre de la reunión o evento	Seminario de Investigación de la Maestría en Ciencias de la Computación (PNPC)
Periodicidad	Semestral
Objetivo	Revisar avances y desempeño de los estudiantados de la maestría.
Nombre de los coordinadores	Dr. Saúl Tovar Arriaga y Dr. Jesús Carlos Pedraza Ortega
Principales actividades	Presentación de avances de cada alumno y retroalimentación. Evaluación de desempeño.
Fecha de inicio de las actividades	May 16 2014
Fecha de fin de las actividades	May 16 2018



Nombre de la reunión o evento	Seminario de Investigación de los alumnos del Doctorado en Ciencias de la Computación
Periodicidad	semestral
Objetivo	Evaluar desempeño de los alumnos de doctorado.
Nombre de los coordinadores	Dr. José Emilio Vargas Soto
Principales actividades	Presentación de avances y desempeño. Retroalimentación y evaluación.
Fecha de inicio de las actividades	May 22 2014
Fecha de fin de las actividades	May 22 2018

Nombre de la reunión o evento	Organización y Planeación del Congreso Nacional de Mecatrónica
Periodicidad	Junta mensual
Objetivo	Realización del Congreso
Nombre de los coordinadores	Dr. Emilio Vargas Soto
Principales actividades	1. Edición de las memorias del congreso 2. Publicación de artículos 3. Asignación de ponentes e instructores de los talleres
Fecha de inicio de las actividades	Nov 1 2002
Fecha de fin de las actividades	Dic 31 2015

Proyectos de investigación conjuntos

Nombre del proyecto*	Desarrollo de Algoritmos Inteligentes para la locomocion Dinamica en Robots Caminantes
Nombre del patrocinador	Promep
Tipo de patrocinador	Externo
Fecha de inicio	01/06/2011
Fecha de fin	01/06/2012



Actividades	Desarrollo de algoritmos de aplicación de Inteligencia artificial (Lógica Difusa y Redes Neuronales)
Archivo PDF	<u>Proyecto237110.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Inteligencia Artificial
Nombre del proyecto*	Desarrollo de técnicas avanzadas de digitalización de objetos utilizando procesamiento de imágenes
Nombre del patrocinador	Universidad Autónoma de Querétaro
Tipo de patrocinador	Interno
Fecha de inicio	01/11/2010
Fecha de fin	01/05/2012
Actividades	Envío de un capítulo de libro
Archivo PDF	<u>Proyecto206769.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora
Nombre del proyecto*	Desarrollo de un sistema de comunicación basado en un módulo GSM para envío y recepción de datos
Nombre del patrocinador	UAQ
Tipo de patrocinador	Interno
Fecha de inicio	01/12/2012
Fecha de fin	01/12/2014
Actividades	Equipamiento del laboratorio de sistemas embebidos
Archivo PDF	<u>Proyecto322265.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes



LGAC individuales asociadas a la producción	
Nombre del proyecto*	Desarrollo de un sistema de control de acceso basas en técnicas avanzadas de reconocimiento facial implementadas en un sistema embebido
Nombre del patrocinador	UAQ
Tipo de patrocinador	Interno
Fecha de inicio	01/04/2014
Fecha de fin	31/03/2015
Actividades	Reconocimiento facial ya es posible en PC
Archivo PDF	<u>Proyecto322268.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora
Nombre del proyecto*	Laboratorio de Sistemas Embebidos
Nombre del patrocinador	Conacyt - Equipo Científico
Tipo de patrocinador	Externo
Fecha de inicio	01/09/2013
Fecha de fin	01/09/2014
Actividades	Equipamiento del laboratorio de sistemas embebidos
Archivo PDF	<u>Proyecto322263.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora
Nombre del proyecto*	Métodos avanzados de calibración de instrumentos y registro de imágenes para sistemas de navegación óptica
Nombre del patrocinador	PROMEP



Tipo de patrocinador	Externo
Fecha de inicio	01/07/2011
Fecha de fin	30/06/2012
Actividades	Encargado de coordinar el proyecto de principio a fin. Buscará colaboración con empresas, hospitales y/o centros de desarrollo para realizar investigación colegiada. Designara tareas y roles a los colaboradores e investigadores asistentes. Manejará los fo
Archivo PDF	<u>Proyecto220153.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Nombre del proyecto*	Técnicas de perfilometría en 2D basadas en transformaciones matemáticas para uso en reconstrucción 3D de objetos
Nombre del patrocinador	UAQ
Tipo de patrocinador	Interno
Fecha de inicio	01/01/2013
Fecha de fin	01/06/2015
Actividades	Desarrollo de un software con las técnicas de perfilometría implementadas
Archivo PDF	<u>Proyecto322267.PDF</u>
Integrantes del CA participantes	GORROSTIETA HURTADO EFREN * TOVAR ARRIAGA SAUL * VARGAS SOTO JOSÉ EMILIO
LGAC del CA asociadas a la producción	Sistemas Inteligentes
LGAC individuales asociadas a la producción	Mecatrónica y visión por computadora

Participación en la actualización de Programas Educativos de Licenciatura

Nombre del Programa Educativo	FACULTAD DE INFORMÁTICA--INGENIERIA EN COMPUTACION
Nivel del Programa Educativo	LICENCIATURA
Organismo acreditador	CONAIC



Nivel otorgado por el organismo acreditador	1
Fecha de acreditación	2009-06-12
El programa educativo está dentro del Padrón de Programas de Licenciatura de Alto Rendimiento Académico-EGEL del CEVENAL	No
Grado de Intervención	Actualización de las asignaturas existentes
Nombre de la asignatura	Telemando
Actualización de:	* Contenidos * Literatura
Descripción de la acción realizada	Se realizó la actualización del programa de estudios de la asignatura y se agregó bibliografía actualizada
Resultado de la implementación	Se realizó la reestructuración del programa de estudios de Ingeniería en Computación exitosamente
Fecha de la implementación	2011-05-01
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	10125-UAQ-CA-99-2012-1-290.pdf
Integrantes del CA participantes	* TOVAR ARRIAGA SAUL
Grado de Intervención	Inclusión de nuevas asignaturas en el mapa curricular del Programa Educativo
Descripción de la acción realizada	Inclusion de las asignaturas adecuadas para cumplir con las exigencias del ANIEI (Asociación Nacional de Instituciones de Educación en Informática)
Resultado de la implementación	Se realizó la reestructuración del programa de estudios de Ingeniería en Computación exitosamente
Fecha de la implementación	2011-05-01
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	10125-UAQ-CA-99-2012-1-290.pdf
Integrantes del CA participantes	* TOVAR ARRIAGA SAUL

Nombre del Programa Educativo	FACULTAD DE INFORMÁTICA--INGENIERIA EN TELECOMUNICACIONES
Nivel del Programa Educativo	LICENCIATURA
Organismo acreditador	CONAIC
Nivel otorgado por el organismo acreditador	1
Fecha de acreditación	2013-06-04



El programa educativo está dentro del Padrón de Programas de Licenciatura de Alto Rendimiento Académico-EGEL del CEVENAL	No
Grado de Intervención	Actualización de las asignaturas existentes
Nombre de la asignatura	Cableado Estructurado
Actualización de:	* Contenidos * Literatura
Descripción de la acción realizada	Se realizó la actualización del plan de estudios de la asignatura de Cableado Estructurado así como la inclusión de literatura actualizada
Resultado de la implementación	Se realizó la reestructuración del programa de estudios de Ingeniería en Telecomunicaciones exitosamente. Se realizó la actualización del plan de estudios de Cableado Estructurado así como la realización de un Material Didáctico (Apuntes y Reactivos).
Fecha de la implementación	2011-05-01
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	10125-UAQ-CA-99-2012-1-314.pdf
Integrantes del CA participantes	* TOVAR ARRIAGA SAUL
Grado de Intervención	Actualización de las asignaturas existentes
Nombre de la asignatura	Cableado Estructurado
Actualización de:	* Elaboración de material didáctico
Descripción de la acción realizada	Elaboración de un documento que contiene teoría, prácticas y métodos de evaluación a los estudiantes.
Resultado de la implementación	Se realizó la reestructuración del programa de estudios de Ingeniería en Telecomunicaciones exitosamente. Se realizó la actualización del plan de estudios de Cableado Estructurado así como la realización de un Material Didáctico (Apuntes y Reactivos).
Fecha de la implementación	2011-05-01
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	10125-UAQ-CA-99-2012-1-314.pdf
Integrantes del CA participantes	* TOVAR ARRIAGA SAUL
Grado de Intervención	Inclusión de nuevas asignaturas en el mapa curricular del Programa Educativo
Descripción de la acción realizada	Inclusión de las asignaturas adecuadas para cumplir con las exigencias del ANIEI (Asociación Nacional de Instituciones de Educación en Informática)
Resultado de la implementación	Se realizó la reestructuración del programa de estudios de Ingeniería en Telecomunicaciones exitosamente. Se realizó la actualización del plan de estudios de Cableado Estructurado así como la realización de un Material Didáctico (Apuntes y Reactivos).



Fecha de la implementación	2011-05-01
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	10125-UAQ-CA-99-2012-1-314.pdf
Integrantes del CA participantes	* TOVAR ARRIAGA SAUL

Nombre del Programa Educativo	FACULTAD DE INFORMÁTICA--INGENIERIA DE SOFTWARE
Nivel del Programa Educativo	LICENCIATURA
Organismo acreditador	CONAIC
Nivel otorgado por el organismo acreditador	1
Fecha de acreditación	2013-06-04
El programa educativo está dentro del Padrón de Programas de Licenciatura de Alto Rendimiento Académico-EGEL del CEVENAL	No

Grado de Intervención	Inclusión de nuevas asignaturas en el mapa curricular del Programa Educativo
Descripción de la acción realizada	Inclusion de las asignaturas adecuadas para cumplir con las exigencias del ANIEI (Asociación Nacional de Instituciones de Educación en Informática)

Resultado de la implementación	Se realizó la reestructuración del programa de estudios de Ingeniería en Software exitosamente
Fecha de la implementación	2011-05-01
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	10125-UAQ-CA-99-2012-1-315.pdf
Integrantes del CA participantes	* TOVAR ARRIAGA SAUL

Nombre del Programa Educativo	FACULTAD DE INFORMÁTICA--INFORMATICA
Nivel del Programa Educativo	LICENCIATURA
Organismo acreditador	CONAIC
Nivel otorgado por el organismo acreditador	1
Fecha de acreditación	2007-11-13
El programa educativo está dentro del Padrón de Programas de Licenciatura de Alto Rendimiento Académico-EGEL del CEVENAL	No



Grado de Intervención	Inclusión de nuevas asignaturas en el mapa curricular del Programa Educativo
Descripción de la acción realizada	Inclusión de las asignaturas adecuadas para cumplir con las exigencias del ANIEI (Asociación Nacional de Instituciones de Educación en Informática)
Resultado de la implementación	Se realizó la reestructuración del programa de estudios de Licenciatura en Informática exitosamente
Fecha de la implementación	2011-05-01
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	10125-UAQ-CA-99-2012-1-316.pdf
Integrantes del CA participantes	* TOVAR ARRIAGA SAUL

Nombre del Programa Educativo	FACULTAD DE INGENIERÍA--INGENIERIA EN AUTOMATIZACION
Nivel del Programa Educativo	LICENCIATURA
Organismo acreditador	CACEI
Nivel otorgado por el organismo acreditador	1
Fecha de acreditación	2013-02-15
El programa educativo está dentro del Padrón de Programas de Licenciatura de Alto Rendimiento Académico-EGEL del CEVENAL	No

Grado de Intervención	Creación y/o atención a indicadores de calidad de los procesos educativos planteados, a nivel nacional e internacional
Descripción de la acción realizada	Asesoría para realizar la certificación de CIEES, CACEI y ABET para el plan de estudios de Ingeniería en Automatización
Resultado de la implementación	Se hizo reestructuración de las asignaturas y del plan de educativo de la carrera de Ingeniería en Automatización
Fecha de la implementación	2014-01-13
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	0
Integrantes del CA participantes	* GORROSTIETA HURTADO EFREN
Grado de Intervención	Inclusión de nuevas asignaturas en el mapa curricular del Programa Educativo
Descripción de la acción realizada	Se modificó la retícula de la carrera de Ingeniería en Automatización para que esta respondiera de mejor manera a las necesidades actuales de la industria, gobierno e investigación.
Resultado de la implementación	Se hizo reestructuración de las asignaturas y del plan de educativo de la carrera de Ingeniería en Automatización



Fecha de la implementación	2014-01-13
Archivo pdf con el documento probatorio de la participación	0
Integrantes del CA participantes	* GORROSTIETA HURTADO EFREN

Participación con otros CAs o grupos

Tipo de participación	COOPERACIÓN
Nombre del grupo de investigación	Cuerpos Académicos de la Facultad de Informática
Fecha de inicio	Ago 1 2009
Fecha de fin	Dic 31 2014
Objetivo del grupo de investigación	Participación conjunta en proyectos de investigación con el cuerpo académico "Cómputo Científico y Tecnológico"
Descripción de la colaboración	Participación en proyectos de investigación en el área de Inteligencia Artificial, Procesamiento de Imágenes y Software Embebido
Descripción de la cooperación	Realización de artículos científicos, capítulos de libro, edición de revistas científicas, organización de congresos y concursos de robótica

Tipo de integrante	IES	DES	Cuerpo académico
CA PROMEP en el grupo de investigación	Universidad Autónoma de Querétaro	TECNOLOGÍAS DE INFORMACIÓN Y COMUNICACIONES	COMPUTO CIENTIFICO Y TECNOLÓGICO
CA PROMEP en el grupo de investigación	Universidad Autónoma de Querétaro	TECNOLOGÍAS DE INFORMACIÓN Y COMUNICACIONES	Optimización y Computación Avanzada

Tipo de integrante	País	IES	Cuerpo académico
No hay CAs externos a PROMEP en el grupo de investigación			

Tipo de participación	COLABORACIÓN
Nombre del grupo de investigación	Mecatrónica Industrial
Fecha de inicio	Mar 21 2014
Fecha de fin	Mar 21 2017
Objetivo del grupo de investigación	Desarrollo de software para dispositivos mecatrónicos utilizados en la industria de la región



Descripción de la colaboración	Colaboración en el desarrollo de algoritmos y software		
Descripción de la cooperación	Se cooperará con el intercambio de métodos y técnicas de desarrollo de software		
Tipo de integrante	IES	DES	Cuerpo académico
CA PROMEP en el grupo de investigación	Universidad Autónoma de San Luis Potosí	FACULTAD DE INGENIERIA	Ingeniería Mecánica
CA PROMEP en el grupo de investigación	Universidad Autónoma de Querétaro	INGENIERÍA	MECATRONICA
CA PROMEP en el grupo de investigación	Universidad Autónoma de Querétaro	TECNOLOGÍAS DE INFORMACIÓN Y COMUNICACIONES	Optimización y Computación Avanzada
Tipo de integrante	País	IES	Cuerpo académico
CA externo a PROMEP	ALEMANIA	Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg	Institute of Medical Physics

Tipo de participación	COLABORACIÓN		
Nombre del grupo de investigación	colaboracion en aplicaciones de sistemas hapticos, diseño y manipulación virtual y real		
Fecha de inicio	Jun 12 2014		
Fecha de fin	Dic 31 2017		
Objetivo del grupo de investigación	colaboracion en aplicaciones de sistemas hapticos, diseño y manipulación virtual y real.		
Descripción de la colaboración	colaboracion en desarrollo de aplicaciones		
Descripción de la cooperación	colaboracion en desarrollo de aplicaciones		
Tipo de integrante	IES	DES	Cuerpo académico
CA PROMEP en el grupo de investigación	Universidad Autónoma de San Luis Potosí	FACULTAD DE INGENIERIA	Ingeniería Mecánica
CA PROMEP en el grupo de investigación	Universidad Autónoma de Querétaro	TECNOLOGÍAS DE INFORMACIÓN Y COMUNICACIONES	Optimización y Computación Avanzada
Tipo de integrante	País	IES	Cuerpo académico
No hay CAs externos a PROMEP en el grupo de investigación			

Beneficios PROMEP

No hay beneficios PROMEP del C.A.



Información adicional al CA

Descripción	Archivo
Colaboración con el CA de Cómputo Científico y Tecnológico	<u>10125-UAQ-CA-99-2014-1-25677.pdf</u>
Colaboración con el CA de Ingeniería en Mecatrónica de la UASLP	<u>10125-UAQ-CA-99-2014-1-25678.pdf</u>
Colaboración con el CA de Mecatrónica de la UAQ	<u>10125-UAQ-CA-99-2014-1-25676.pdf</u>
Extracto del documento sometido al Consejo Universitario de la UAQ para la restructuración de 4 carreras de la Facultad de Informática.	<u>10125-UAQ-CA-99-2014-1-25988.pdf</u>
Participación en la Comisión para la entrada de la Maestría en Ciencias de la Computación al PNP	<u>10125-UAQ-CA-99-2014-1-25955.pdf</u>
Minutas mas importantes de reuniones del cuerpo académico	<u>10125-UAQ-CA-99-2014-1-25956.pdf</u>
Participación en la reunión regional de cuerpos académicos	<u>10125-UAQ-CA-99-2014-1-25957.pdf</u>