



Sesión: J1, Cinemática/Dinámica de Robots

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
12:20	Modeling an Ornithopter to Design its Attitude Control Daniel Treviño, José Guerrero, Víctor González Benemérita Universidad Autónoma de Puebla
12:40	IDA-PBC of an Underactuated 2-DOF Gyroscope in an Unbalanced Cardan Suspension Gustavo Alberto Cordero Hernández, Alejandro Enrique Dzul López, Víctor Adrián Santibáñez Dávila, Jesús Sandoval TecNM en La Laguna, TecNM en La Paz
13:00	Delay Margin in Controlling a Furuta Pendulum José-Enrique Hernández-Díez, Silviu-Iulian Niculescu, César-Fernando Méndez-Barrios, Emilio-Jorge González-Galván, Ambrocio Loredo-Flores, Juan-Antonio Escareno Universidad Autónoma de San Luis Potosí, CNRS-Supélec, Institut Polytechnique de Sciences Avancées (IPSA)

Sesión: J4, Robótica Médica

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
13:30	Design of a general Brain computer interface based on Motor Imagery with application in Neurorehabilitation Benjamin Dominguez, Jessica Cantillo Negrete, Juan Manuel Ibarra CINVESTAV, INR
13:50	Diseño de una Órtesis Pasiva para Mano por Medio de Modelado 3D Irwin Francisco Sanabria Santiago, Carlos Ivan Barajas Díaz Barriga, Alan Amaury Sánchez Rodríguez, Christopher Ariaga Leal, Perla Yahaira Melgoza Rivera, Guillermo Rey Peñalosa Mendoza Instituto Tecnológico Superior de Pátzcuaro
14:10	Force/Position Control of a Robotic Hand Prosthesis using Electromyographic Signals Iván Alejandro Reyna Gutiérrez, Marco Octavio Mendoza Gutiérrez, Daniel Ulises Campos Delgado, Isela Bonilla Gutiérrez Universidad Autónoma de San Luis Potosí



Sesión: J2, Robótica Móvil I

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
12:20	Validación Experimental en Tiempo Real del Algoritmo "BUG 1" para la Navegación Visual de un Robot Móvil Raúl Miguel Figueroa Núñez, Eusebio Bugarín Carlos, Ana Yaveni Aguilar Bustos, Jesús Alberto Sandoval Galarza TecNM en Ensenada
12:40	Optimización de las ganancias de un controlador PI para aplicaciones en robótica móvil Alberto García Pérez, Roberto Toral Herrera, Julio Cesar Rivera Rodríguez, Carlos Gerardo Euresty Uribe, Alonso Alejandro Jiménez-Garibay TecNM en Celaya
13:00	Control de navegación autónomo descentralizado bio-inspirado para sistemas multiagente Luis Fernando Vázquez Chávez, Alejandro Rodríguez Ángeles CINVESTAV
13:20	Vision and communication systems for a mobile robot team Manuel E. Tapia-Ruiz, Carlos A. Yereña-Vera, Abraham A. Guzmán-Cárdenas, Carlos G. Manríquez-Padilla, A. Darien González-Abreu, Gerardo I. Pérez-Soto, Karla A. Camarillo-Gómez TecNM en Celaya, Universidad Autónoma de Querétaro



Sesión: J3, Robótica Aplicada

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
12:20	Computer Vision System for Electric Connections Maintenance Robot Alejandro-Israel Barranco-Gutiérrez, Jose-Luis Gomez-Torres, Saul Martínez-Díaz, Kyoichi Tatsuno, Francisco-Javier Perez-Pinal, Martín-Antonio Rodríguez-Licea Cátedras CONACyT - TecNM en Celaya, TecNM en Celaya, TecNM en La Paz, Meijo University
12:40	Motion Planning of a Welding Robot for Cooperative Tasks with a Sequential Positioning Device Jesus De-Anda-Mijares, Jose Alfonso Pamanes Garcia, Edmundo Javier Olierides Vásquez TecNM en la Laguna
13:00	Desarrollo de un sistema de control para una máquina de fatiga para probetas de elastómero Luis Ernesto Landeros Martínez, Horacio Orozco Mendoza, Raúl Lesso Arroyo, José Manuel Ávila Aguilar TecNM en Celaya, Rassiní Bypasa S.A de C.V
13:20	Estimación y control de la postura del vehículo de auto balanceo: LoboMixCI José Fermi Guerrero-Castellanos, Alan Osorio-Orduña, Oscar Ramírez-Cárdenas, Jesus Linares-Flores, Alfonso Mateos Aparicio Garcia de Dionisio, Gonzalo Curiel-Olivares, Victor Rodolfo González Díaz, Gerardo Mino-Aguilar, Hebert Sira-Ramírez, Marco Antonio Contreras-Ordaz Benemérita Universidad Autónoma de Puebla, Universidad Tecnológica de la Mixteca, Benemérita Universidad Autónoma de Puebla, CINVESTAV
13:40	Sistema de teleoperación sobre superficies arbitrarias con visión no calibrada Alejandro Ramírez Quirino, Emilio Jorge González Galván, Ambrocio Loredo Flores, Isaac Compean Martínez, Alejandro González de Alba, Juan Antonio Cárdenas Galindo, Mauro Eduardo Maya Méndez Universidad Autónoma de San Luis Potosí, UASLP - COARA

Sesión:

Sala:
Moderador:

Hora	
17:00	
17:20	
17:40	

Sesión: Premio Rafael Kelly III

Sala:
Moderador:

Hora	Conferencia
17:00	Comparison of Supervised Training Algorithms in MLP Neuronal Networks Applied to a 2 DoF Serial Robot (POSGRADO) Jesús Franco-Robles , Israel Trejo-Avila, Gerardo I. Pérez-Soto, Karla A. Camarillo-Gómez, Arelly Loza-Álvarez, Álvaro Sánchez-Rodríguez <i>TecNM en Celaya, Universidad Autónoma de Querétaro</i>
17:20	A Robust Output-Feedback Control for the Cart-Pole System: A Super-Twisting Sliding-Mode approach (POSGRADO) Luis Ovalle , Héctor Ríos, Miguel Llana <i>TecNM de La Laguna, CONACYT-TecNM de La Laguna</i>
17:40	Kinematic position analysis of a novel class 2 tensegrity robot (POSGRADO) Carlos G. Manríquez-Padilla , Karla A. Camarillo-Gómez, Carl D. Crane III, Gerardo I. Pérez-Soto, Juvenal Rodríguez-Reséndiz <i>TecNM en Celaya, Universidad Autónoma de Querétaro, University of Florida</i>

Sesión:

Sala:
Moderador:

Hora	
18:10	
18:30	
18:50	

Sesión: Premio Rafael Kelly IV

Sala:
Moderador:

Hora	Conferencia
18:10	Experiencia en la implementación de un manipulador robótico con Arduino con fines de enseñanza (LICENCIATURA) J Jesús Antonio Alcantar Calvillo, Christopher Ariaga Leal , Fernando Maciel Maldonado, Perla Yahaira Melgoza Rivera, Guillermo Rey Peñalosa Mendoza <i>TecNM Superior de Pátzcuaro</i>
18:30	Aprendizaje orientado a proyectos (POL) en el diseño y construcción de silla de ruedas comandada por voz (LICENCIATURA) Miguel Ángel Gallegos, Juan Antonio Cárdenas Galindo, Mauro Eduardo Maya Méndez, Alberto Lozano Escobar , David de Jesús Hernández Ramírez, Gustavo Padrón Avila, Karen Jocelyn Salazar Martínez <i>Universidad Autónoma de San Luis Potosí</i>
18:50	Control por Backstepping con Observadores de Estado para un Sistema Multi-Agente compuesto por Cuadrirrotores (POSGRADO) Marcos Alberto Rosaldo-Serrano , Jesús Santiaguillo-Salinas, Eduardo Aranda-Bitcaire <i>CINVESTAV</i>