



Sesión: M1, Control de robots I

Sala:

Moderador:

| Hora | Conferencia |
|-------|---|
| 13:20 | Control Híbrido Posición/Fuerza en Robots Industriales sin kit de control de fuerza del fabricante Azael Javindee López Valle, Alejandro Rodríguez Ángeles, Carlos Alberto Cruz Villar Cinvestav-IPN |
| 13:40 | Control de un pendubot por IDA-PBC con compensación de fricción dinámica Isaac Gandarilla, Víctor Santibáñez, Jesús Sandoval TecNM de La Laguna, TecNM de La Paz |
| 14:00 | Estudio de un Control por Modos Deslizantes sin Chattering para un sistema bola-barra Jean Philippe Andre Paistel, Juan Sifuentes Mijares, José Meza Medina TecNM de La Laguna |

Sesión: Premio Rafael Kelly I

Sala:

Moderador:

| Hora | Conferencia |
|-------|---|
| 16:30 | Parameter identification of a servomotor equipped with a magnetorheological damper (POSGRADO) Juan Manuel Martín del Campo Rodríguez, Rubén Garrido CINVESTAV-IPN |
| 16:50 | Specifying Welding Tasks in an Off-Line Programming System of a Robot by Using a Haptic Interface (POSGRADO) Angel Sánchez Diaz, Jose Alfonso Pamanes Garcia, Ulises Zaldivar Colado, Xiomara Penelope Zaldivar Colado Universidad Autónoma de Sinaloa, TecNM de la Laguna |
| 17:10 | Control de Velocidad por Voltaje Calculado en Robot Móvil Omnidireccional con Realimentación Visual (POSGRADO) Jose Armando Saenz, Victor Adrian Santubañez Davila, Eusebio Bugarin Carlos, Alejandro Enrique Dzul Lopez, Hector Rios Barajas TecNM de La Laguna, TecNM en Ensenada |
| 17:30 | Implementation of a vision and trajectory planning systems for a humanoid robot on archery HuroCup-FIRA (LICENCIATURA) Luis A. Ortega-Rodríguez, Michell I. Vargas-Signoret, Israel Trejo-Avila, Jeovany Velasco-Avella, Adrián Salazar-Almanza, Jean K. Gómez-Reyes, Karla A. Camarillo-Gómez, Gerardo I. Pérez-Soto, Adrián Sánchez-Ponfílice TecNM en Celaya, Universidad Autónoma de Querétaro, GKN Driveline Celaya |

Sesión: Premio Rafael Kelly II

Sala:

Moderador:

| Hora | Conferencia |
|-------|---|
| 18:00 | Control por modelo interno con compensación de retardos para robots móviles diferenciales en teleoperación (POSGRADO) Julio Alejandro Vences Jiménez, Jaime Álvarez Gallegos, Alejandro Rodríguez-Angel CINVESTAV |
| 18:20 | Control difuso de fuerza para el robot manipulador Mitsubishi PA10-7CE (POSGRADO) Wismark Zhaid Castañón Pastrana, Miguel Ángel Llana Leal TecNM de la Laguna |
| 18:40 | Design of a high precision glove based on inertial sensors (POSGRADO) Ulises Zaldivar-Colado, Juan Augusto Campos-Leal, Samir Garbaya, Xiomara P. Zaldivar-Colado, Pierre Blazevic Universidad Autónoma de Sinaloa, Université de Versailles Saint Quentin-en-Yvelines |



Sesión: M2, Robótica Aérea I

Sala:

Moderador:

| Hora | Conferencia |
|-------|---|
| 13:20 | Control de dron Phantom 3 Estándar con Kinect Einar Monroy-Sahade, Mauro Santoyo-Mora, Mario Calderón TecNM en Celaya |
| 13:40 | Sistemas de Control y Percepción basados en ROS desarrollados para proveer de Autonomía a un MAV en el Contexto del TMR Erik Isai Valle Salgado, Daniel Alcántara de la Cruz, Andrés Cureño Ramírez, Juan Manuel Ibarra Zannatha Unidad Profesional Interdisciplinaria en Ingeniería y Tecnologías Avanzadas del IPN, Escuela Superior de Ingeniería Mecánica y Eléctrica del IPN, CINVESTAV-IPN |
| 14:00 | Control tolerante a fallas en rotores para la estabilización de la postura y rumbo de un helicóptero de cuatro rotores Jorge Guillermo Alonso Alfaro, José Fermi Guerrero Castellanos, Salvador Antonio Rodríguez Paredes, Berardino Benito Salmerón Quiroz, Jesús Martínez Martínez Instituto Politécnico Nacional ESIME Azc., Benemérita Universidad Autónoma de Puebla, Instituto Politécnico Nacional ESIME Azc. |



Sesión: M3, Robótica Humanoide

Sala:

Moderador:

| Hora | Conferencia |
|-------|--|
| 13:20 | Control de Centro de Masa de un Robot Humanoide Simplificado Hugo Oliva, Mauro Maya, Alejandro Gonzalez, Alejandra Sanchez, Hector Mendez, Miguel Gallegos Universidad Autónoma de San Luis Potosí, CONACYT - UASLP |
| 13:40 | Development and implementation of a vision system for decision making in the movements control of humanoid robots Kendall Valladarez Yañez, Ana Elena Manroy Meza, Ruth Suárez Rivera, Juvenal Rodríguez Reséndiz, Gerardo Israel Pérez Soto, Karla A. Camarillo Gómez Universidad Autónoma de Querétaro, TecNM en Celaya |
| 14:00 | Development and implementation of robot programming software for Bioloid Premium Salvador Martínez-Cruz, Gerardo I. Pérez-Soto, Luis A. Morales-Hernández, Karla A. Camarillo-Gómez, Martín Vallterra-Rodríguez, J. De Santiago-Pérez Universidad Autónoma de Querétaro, TecNM en Celaya |