



Sesión: V1, Robótica Móvil II

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
12:20	<p>Control de formación con evasión de colisiones para agentes de segundo orden</p> <p>Jessica Meza Herrera, Marcos Alberto Rosaldo Serrano, Eduardo Aranda Bricaire</p> <p>CINVESTAV</p>
12:40	<p>Control PID de un micro robot seguidor de línea</p> <p>Jesús Alvarez-Cedillo, Juan Carlos Herrera Lozada, Teodoro Alvarez Sánchez</p> <p>Instituto Politécnico Nacional</p>
13:00	<p>Nuevo Controlador de Seguimiento de Trayectorias para Robots Móviles Tipo Uniciclo</p> <p>Luis Gonzalo Montoya Villegas, Javier Moreno-Valenzuela, Ricardo R. Pérez Alcocer</p> <p>Instituto Politécnico Nacional-CITEDI</p>
13:20	<p>Control de un convoy de vehículos utilizando un observador y análisis geométrico</p> <p>Raúl Dalí Cruz, Martín Velasco, Alejandro Rodríguez, Basilio del Muro</p> <p>CINVESTAV, Instituto Politécnico Nacional</p>



Sesión: V2, Robótica aérea II

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
12:20	<p>Control de la dinámica traslacional de un cuadricóptero</p> <p>Martín Yair Martínez Calzada, Manuel Alejandro Vallejo Alarcón, Rafael Castro Linares, Martín Velasco Villa</p> <p>CINVESTAV</p>
12:40	<p>Implementation and Evaluation of a Video SLAM on ROS for a Bebop MAV</p> <p>Daniel Alcántara de la Cruz, Andrés Cureño Ramírez, Erik Isai Valle Salgado, Juan Manuel Ibarra Zannatha</p> <p>Unidad Profesional Interdisciplinaria de Ingeniería y Tecnologías Avanzadas del IPN, Escuela superior de Ingeniería Mecánica y Eléctrica del IPN, CINVESTAV</p>
13:00	<p>Active Disturbance Rejection Control for UAV Hover using ROS</p> <p>Santos Miguel Orozco-Soto, Juan Manuel Ibarra-Zannatha, Alejandro Justo Malo-Tamayo, Andrés Cureño-Ramírez</p> <p>CINVESTAV, IPN</p>
13:20	<p>Quad-Rotor Robust Output Regulation via Continuous Sliding-Modes Techniques</p> <p>Héctor Ríos, Jaime González-Sierra, Alejandro Dzul</p> <p>CONACYT - TecNM de La Laguna, TecNM de La Laguna</p>



Sesión: V3, Robótica Educativa II

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
12:20	<p>Educational robotics and its impact in the development of critical thinking in higher education students</p> <p>Rocío D. Merlo-Espino, Myriam Villarreal-Rodríguez, Adelina Morita-Alexander, Juvenal Rodríguez Reséndiz, Gerardo I. Pérez-Soto, Karla A. Camarillo-Gómez</p> <p>Universidad Autónoma de Querétaro, TecNM en Celaya</p>
12:40	<p>Integración de una celda de manufactura didáctica con diversas configuraciones de robots</p> <p>Martín Eduardo Rodríguez Franco, Santos Miguel Orozco Soto, Yadiria Fabiola López Álvarez</p> <p>Universidad Tecnológica del Norte de Aguascalientes, Centro de Investigación y Estudios Avanzados Unidad Zacateca</p>
13:00	<p>Design of a 5-GOF mobile-manipulator robot with flexible flexible structure</p> <p>Eder Hazael Govea-Valladares, Francisco Eduardo Ortiz-Vazquez, Pedro de Jesús García-Zugasti, Pablo Alberto Limón-Leyva</p> <p>TecNM en San Luis Potosí, Universidad Autónoma de San Luis Potosí</p>
13:20	<p>Desarrollo de una Plataforma Robótica para el Balance de una Esfera - Prototipo para el Aprendizaje en Mecatrónica</p> <p>Sergio Rolando Cruz Ramírez, José Rodrigo Ávila Pérez, Ana Sofía Hernández Muñoz</p> <p>Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey</p>

Sesión: V4, Control de Robots II

Sala:

Moderador:

Hora	Conferencia
13:50	<p>Control adaptable de un giroscopio de 2 g.d.l. Subactuado</p> <p>Jorge Montoya, Víctor Santibáñez, Javier Moreno</p> <p>TecNM en la Laguna, CITEDI</p>
14:10	<p>Control en velocidad, basado en visión, de un robot paralelo tipo Delta</p> <p>Antonio Loredo, Mauro Maya, Antonio Cárdenas</p> <p>Universidad Autónoma de San Luis Potosí</p>
14:30	<p>On Exotic Control Objectives in Robotics</p> <p>Rafael Kelly Martínez, Carmen Monroy Lara</p> <p>CICESE, ISEP-SISTEMA EDUCATIVO ESTATAL</p>