INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL

Unidad Profesional Interdisciplinaria de Ingeniería Campus Hidalgo (UPIIH)

Estado Libre y Soberano de Hidalgo

Invita al público en general al:

Seminario



Ingeniero Electrónico con especialidad en instrumentación industrial por el Instituto Tecnológico de Orizaba, Veracruz. Maestro y Doctor en Ciencias en Ingeniería Eléctrica con especialidad en Mecatrónica por el Centro de Investigación y de Estudios Avanzados (CINVESTAV) del IPN, México. Es miembro del Sistema Nacional de Investigadores desde 2011. Cuenta con experiencia en el área de proyectos y mantenimiento eléctrico y de instrumentación en la industria. A partir de 2011 es académico de tiempo completo de la Universidad Iberoamericana Ciudad de México, donde fungió como jefe de laboratorios de Ingeniería Electrónica y coordinador de los programas de maestría y doctorado en ciencias de la ingeniería. De 2018 a 2022 fue Director del Instituto de Investigación Aplicada y Tecnología (InIAT) de la Ibero Ciudad de México, donde impulsó proyectos de investigación interdisciplinares en las áreas de tecnologías para la salud, automatización, sustentabilidad y cómputo. A partir de 2023 es Director de la División de Ciencia, Arte y Tecnología de la Ibero Ciudad de México, a cargo de los departamentos académicos de las áreas de ingeniería, arquitectura, diseño y sustentabilidad. Su investigación está relacionada con el modelado, control y simulación de sistemas dinámicos, especialmente con sistemas multiagentes aplicados a robótica móvil y otras áreas de la ingeniería, el control y navegación de drones y la automatización de celdas de manufactura flexible. Ha sido miembro de la Asociación de México de Control Automático, el Institute of Electrical and Electronics Engineers (IEEE) y la International Society of Automation (ISA). Ha publicado en revistas especializadas, capítulos de libro y artículos en extenso en congresos nacionales e internacionales de robótica, sistemas de control y automatización. Ha dirigido tesis de doctorado, tesis de maestría y proyectos de aplicación en ingeniería mecatrónica. Ha impartido docencia en ingeniería de control, robótica, control avanzado y cursos especializados de robótica multiagente y sistemas de eventos discretos. Cuenta con desarrollos tecnológicos en robots móviles y drones para aplicaciones industriales, didácticas y de servicios.

Ponente

Dr. Eduardo Gamaliel Hernández Martínez

"Control de formación y avance en formación para robots móviles heterogéneos"

Las aplicaciones de la robótica móvil colaborativa han crecido en los años recientes en la industria y los servicios. Los problemas fundamentales de coordinación de movimiento grupal presentan retos tanto teóricos como de implementación práctica. Esta plática se centra en proyectos de control de formación y avance en formación realizados en la Universidad Iberoamericana Ciudad de México, mostrando los desarrollos tecnológicos de años recientes.

Viernes 27 de noviembre de 2026

Aula 803, 13:30 pm

Educación
Secretaría de Educación Pública

Instituto Politécnico Nacional
"La Técnica al Servicio de la Patria"