



## Departamento de Control Automático

Investigador	Línea de Investigación
Moisés Bonilla Estrada	Sistemas lineales implícitos, estructura de sistemas lineales, sistemas con estructura variable y sistemas lineales variantes en el tiempo, todos bajo el enfoque geométrico.
Rubén Alejandro Garrido Moctezuma	Control visual de robots, Control de robots paralelos, Control adaptable, Control utilizando lógica difusa y redes neuronales Identificación paramétrica servomecanismos.
Juan Manuel Ibarra Zannatha	Modelado, simulación y control de robots (Manipuladores, móviles y Humanoides); SLAM, visión artificial para robots y reconstrucción 3D; Robótica médica.
Alejandro Justo Malo Tamayo	Sistemas dinámicos a eventos discretos, robótica.
Juan Carlos Martínez García	Análisis y diseño de sistemas de control lineales estacionarios mediante la utilización de la información estructural proporcionada por el sistema.
Alexander Pozniak Gorbach	Control adaptable y robusto de sistemas estocásticos y determinísticos. Sistemas económicos y teoría de juegos.
Jorge Antonio Torres Muñoz	Sistemas lineales bajo los enfoques algebraico y geométrico y aplicaciones de la teoría de control robusto.
Petra Wiederhold Grauert de Matos	Topología y geometría digital y combinatoria, matemáticas discretas (Grafos, conjuntos parcialmente ordenados), fundamentos matemáticos del procesamiento digital de imágenes.
Jorge Alberto León Vázquez	Análisis estocástico y ecuaciones diferenciales estocásticas con coeficientes anticipantes.



## Departamento de Control Automático

Investigador	Línea de Investigación
Martha Rzedowski Calderón	Teoría algebraica de números: problema inverso de la teoría de Galois, grupos de automorfismos, representación entera del grupo de clases de grado cero, teoría de cogalois, representación de diferenciales holomorfas, extensiones de campos con ramificación controlada.
Cristóbal Vargas Jarillo	Análisis numérico, matemáticas aplicadas.
Gabriel Daniel Villa Salvador	Teoría algebraica de números: problema inverso de la teoría de Galois, representación entera del jacobiano, puntos de Weierstrass, teoría de cogalois, representación de diferenciales, extensiones con ramificación controlada, grupos de automorfismos.
Wen Yu Liu	Identificación y control de sistemas usando redes neuronales y control adaptable.
Sabine Marie Sylvie Mondié Cuzange	Estructura de sistemas lineales/sistemas con retardos/ sistemas biológicos.
Rafael Martínez Guerra	Métodos algebraicos y diferenciales en teoría de sistemas, observadores no lineales, detección y diagnóstico de fallas, sincronización y comunicaciones segura.
Ieroham Solomon Barouh	Identificación y control de sistemas no lineales usando redes neuronales recurrentes y multi-modelos difuso-neuronales.
Alberto Soria López	Control difuso, robótica, sistemas de visión artificial.
Joaquín Collado Moctezuma	Control de sistemas sub-actuados. Sistemas lineales periódicos. Resonancia paramétrica.
Vadim Azhmyakov	Control óptimo, optimización de sistemas dinámicos, control de sistemas híbridos y con switcheo, inclusiones diferenciales, análisis aplicado convexo y no lineal, teoría de confiabilidad, sistemas estocásticos, identificación, control de sistemas mecánicos.