



**PROGRAMACIÓN DE LOS AVANCES DE TESIS DE MAESTRÍA Y DOCTORADO**  
**LÍNEA DE INVESTIGACIÓN: MECATRÓNICA Y CONTROL**

Agosto – Diciembre 2025  
Lunes 15 de diciembre de 2025

ALUMNO	PROGRAMA	TEMA DE TESIS	ASESOR	COASESOR	COMITÉ	HORA
Ing. Ricardo Hollace Dillon García (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. José Luis Meza Medina			9:00
Ing. Irvin Alejandro Sánchez Juárez (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. José Alfonso Pámanes García			9:15
Ing. Eduardo Antonio Rodríguez Guerra (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. Víctor Samuel de León Gómez			9:30
Ing. Guillermo Montenegro Arreola (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. Juan Sifuentes Mijares			9:45
Ing. Andrea Guadalupe González Martínez	Maestría	Plataforma Quadrotor fija como prototipo para pruebas experimentales de estrategias de control	Dr. Jorge Alberto Orrante Sakanassi	Dr. Arturo Tadeo Espinoza Fraire (UJED)	Dr. Alejandro Enrique Dzul López Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	10:00
Ing. Alejandro Zabdiel Alva Nevárez	Maestría	Estudio de la marcha humana basado en modelos matemáticos de humanoides con movimiento de tipo cicloidal	Dr. José Alfonso Pámanes García	M.C. Brandon Dariel Salazar Bravo (IT La Laguna)	Dr. Víctor Samuel de León Gómez Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez	10:25
Ing. Kevin Jesús Sánchez Suárez	Maestría	Implementación modelado y control de un sistema péndulo con rueda inercial	Dr. Jorge Alberto Orrante Sakanassi	Dr. Arturo Tadeo Espinoza Fraire (UJED)	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Alejandro Enrique Dzul López	10:50
Ing. Luis Francisco Madrigal Luna	Maestría	Integración del sistema de control de navegación de un vehículo terrestre no tripulado	Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez	Dr. Octavio García Salazar (UANL)	Dr. Francisco Jurado Zamarripa Dr. Ramón García Hernández	11:15
Ing. Dexter Iván Hernández Shtens	Maestría	Control de un Quadrotor basado en redes neuronales difusas con actualización de pesos en línea	Dr. Miguel Ángel Llama Leal	Dr. Sergio López Hernández (IT La Laguna - Ulbero)	Dr. Alejandro Enrique Dzul López Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	11:40



Ing. Jair Shiblon Anaya Rodríguez	Maestría	Cooperación de multivehículos aéreos para transporte de una carga	Dr. Alejandro Enrique Dzul López	Dr. Héctor Ríos Barajas	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Miguel Ángel Llama Leal	12:05
Ing. Juan Pablo Castro Gómez	Maestría	Evaluación Experimental de Control de Pasividad de un motor BLDC por aproximación trapezoidal sin observador de velocidad angular	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	Dr. Jorge Alberto Orrante Sakanassi	Dr. Jorge A. Villalobos Chin Dr. José Luis Meza Medina	12:30
Ing. Carlos Daniel Jiménez Puente	Maestría	Control de evasión para el problema de persecución (robot móvil omnidireccional) - evasión (Quad-Rotor)	Dr. Héctor Ríos Barajas		Dr. Alejandro E. Dzul López Dr. Miguel Ángel Llama Leal Dr. Víctor Samuel de León Gómez	12:55
Ing. Samuel Obed Grijalva Cedillo	Maestría	Control inteligente de temperatura y flujo en un reactor tipo RPU para fabricación de materiales fotovoltaicos	Dr. Ramón García Hernández	Dr. Ricardo Martínez López	Dr. Francisco Jurado Zamarripa Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez	13:20



**PROGRAMACIÓN DE LOS AVANCES DE TESIS DE DOCTORADO**  
**LÍNEA DE INVESTIGACIÓN: MECATRÓNICA Y CONTROL**

Agosto – Diciembre 2025

Martes 16 de diciembre de 2025

ALUMNO	PROGRAMA	TEMA DE TESIS	ASESOR	COASESOR	COMITÉ	HORA
M.C. Fernanda Govea García	Doctorado	Control Robusto-Inteligente para navegación autónoma en robots móviles	Dr. Héctor Ríos Barajas		Dr. Alejandro E. Dzul López Dr. Miguel A. Llama Leal Dr. Jorge A. Orrante Sakanassi	09:00
M.C. Servando Encina Espino (Seminario Predoctoral)	Doctorado	Técnicas de control robusto aplicadas a sistemas Multi-vehículos	Dr. Alejandro Enrique Dzul López	Dr. Héctor Ríos Barajas	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Miguel Ángel Llama Leal	9:35
M.C. Lucero de Santiago Reyes (Seminario Predoctoral)	Doctorado	Contribuciones a los controladores continuos de tiempo finito para sistemas mecatrónicos	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	Dr. Jorge A. Villalobos Chin	Dr. Jorge A. Orrante Sakanassi Dr. Víctor Samuel de León Gómez Dr. José Armando Sáenz Esqueda	10:20
M.C. Gibran López Burrola	Doctorado	Desarrollo de un sistema de navegación autónoma para robots móviles terrestres	Dr. Miguel Ángel Llama Leal	Dr. Juan Sifuentes Mijares	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Ramón García Hernández	11:05
M.C. Rodolfo Enrique Rentería Ramírez	Doctorado	Implementación de un sistema de control para optimización de módulos bifaciales de generación distribuida	Dr. Francisco Jurado Zamarripa		Dr. Carlos Álvarez Macías Dr. Ramón García Hernández Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez	11:40
M.C. Cesar Ramírez Woo	Doctorado	Contribuciones a los análisis para la relajación de las condiciones de estabilidad y su implementación en sistemas mecatrónicos	Dr. Jorge Alberto Orrante Sakanassi	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	Dr. Miguel Ángel Llama Leal Dr. Víctor Samuel de León Gómez	12:15
M.C. Fidel Trejo Orozco	Doctorado	Control de robots bípedos mediante técnicas de inteligencia artificial.	Dr. Víctor Samuel de León Gómez	Dr. Francisco Jurado Zamarripa	Dr. Ramón García Hernández Dr. Juan Sifuentes Mijares	12:50
M.C. Brandon Dariel Salazar Bravo	Doctorado	Optimización de la marcha de robot humanoide BIOLOID premium caminando en direcciones arbitrarias sobre planos inclinados	Dr. José Alfonso Pámanes García	Dr. Víctor Samuel de León Gómez	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Jesús Eduardo Fierro Proa	13:25



**PROGRAMACIÓN DE LOS AVANCES DE TESIS DE DOCTORADO**  
**LÍNEA DE INVESTIGACIÓN: MECATRÓNICA Y CONTROL**

Agosto – Diciembre 2025  
Miércoles 17 de diciembre de 2025

ALUMNO	PROGRAMA	TEMA DE TESIS	ASESOR	COASESOR	COMITÉ	HORA
M.C. Luis Enrique Cervantes Pérez	Doctorado	Control de sistemas mecatrónicos mediante el método de moldeo de energía: Nuevos avances y aplicaciones	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	Dr. Jesús Alberto Sandoval Galarza	Dr. José Luis Meza Medina Dr. Alejandro Dzul López Dr. Francisco Jurado Zamarripa	09:30
M.C. Daniel Soto Delgado	Doctorado	Estudio sobre la homogeneización de la matriz jacobiana de robots y su aplicación al cálculo de índices de desempeño cinetostático	Dr. José Alfonso Pámanes García		Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Alejandro Enrique Dzul López Dr. Juan Sifuentes Mijares	10:05
M.C. Francisco Javier Zavala Contreras	Doctorado	Control inteligente de un vehículo aéreo no tripulado	Dr. Francisco Jurado Zamarripa	Dr. Ramón García Hernández	Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	10:40
M.C. Jesús Emanuel Márquez Acosta	Doctorado	Contribución al Control de Caminado de Robots Humanoides	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	Dr. Víctor Samuel de León Gómez	Dr. José A. Pámanes García Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez	11:15
M.C. Mario Iván Nava Bustamante	Doctorado	Estrategias de control basadas en pasividad y teoría de Lyapunov para sistemas Hamiltonianos"	Dr. José Luis Meza Medina	Dr. Rodrigo Loera Palomo (¿?)	Dr. Víctor A. Santibáñez Dávila Dr. Juan Sifuentes Mijares	11:50
M.C. Andrés Alejandro Ramírez Velázquez (Examen Predoctoral)	Doctorado	El problema de Regulación en Sistemas de Parámetros Distribuidos del Tipo Múltiples-Entradas Múltiples-Salidas	Dr. Francisco Jurado Zamarripa		Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez Dr. José A. Pámanes García	12:25
M.C. Jesús Salazar De León.	Doctorado	Desarrollo de Controladores basados en lógica difusa y Técnicas de Optimización metaheurística	Dr. Ramón García Hernández		Dr. Jorge Alberto Orrante Sakanassi Dr. Víctor Samuel de León Gómez Dr. Víctor A. Santibáñez Dávila	13:10



## MAESTRÍA EN CIENCIAS

### DINÁMICA DE LAS PRESENTACIONES

- Los alumnos de segundo semestre realizarán una breve presentación de lo que será su tema de tesis en un máximo de **10 minutos**. Enseguida, se procederá a la sesión de preguntas por parte de su comité propuesto (**máximo 5 minutos**). La presentación debe incluir al menos: la portada, la motivación de su tema, el objetivo de la tesis, así como el cronograma.
- Los tesistas expondrán sus avances de tesis en máximo **15 minutos** (principalmente los avances del semestre). Enseguida, se procederá a la sesión de preguntas por parte del comité (**Máximo 10 minutos**). La presentación debe incluir al menos: la portada, el objetivo de la tesis, los avances teórico/prácticos realizados durante el semestre, el avance general con respecto al cronograma (que pueda visualizarse en una hoja; utilizar color **VERDE** para lo ya realizado, color **ÁMBAR** para lo que aún no se termina, y color **ROJO** para lo que aún falta por hacer), así como una lámina para los temas a desarrollar en el siguiente semestre.
- En el caso de tesis ya registradas, los alumnos deberán entregar un reporte de los avances realizados en el semestre al coordinador del posgrado, por email (pueden apoyarse del reporte CONACYT).
- Entregar al comité de tesis el reporte de los avances realizados en el semestre (leer el formato de los reportes), una semana antes de la presentación
- El tiempo máximo de exposición es importante, dado que **SE DETENDRÁ LA PRESENTACIÓN UNA VEZ QUE SE HAYA LLEGADO AL TIEMPO MÁXIMO DE EXPOSICIÓN**, por lo que se les exhorta a los tesistas a organizar, preparar y optimizar su presentación.

### FORMATO DE LOS REPORTES

- El documento debe contener **COMO MÍNIMO** la siguiente información: Portada, Objetivos, Avances del tema de tesis, Cronograma original, Cronograma de Avances con colores según los avances, Referencias Bibliográficas.



## DOCTORADO EN CIENCIAS DINÁMICA DE LAS PRESENTACIONES

- **Doctorado en Ciencias (Seminario Predoctoral y Examen Predoctoral):** Los tesistas expondrán sus avances de tesis en no más de **25 minutos**. Enseguida, se procederá a la sesión de preguntas por parte del jurado (**Máximo 20 minutos**). La presentación debe incluir al menos el objetivo de la tesis, los avances teórico/prácticos realizados, el avance general con respecto al cronograma (que pueda visualizarse en una hoja; utilizar color **VERDE** para lo ya realizado, color **ÁMBAR** para lo que aún no se termina, y color **ROJO** para lo que aún falta por hacer), así como los temas a desarrollar en el siguiente semestre. Para el caso del **Seminario Predoctoral**, el tesista deberá enfatizar la metodología a utilizar durante el transcurso de su tema de tesis. Para el caso del **Examen Predoctoral**, el tesista deberá enfatizar los resultados obtenidos, los cuales son o serán motivo de su publicación en revista. Entregar un reporte de los avances realizados en el semestre (uno por cada integrante del comité)
- **Doctorado en Ciencias (Avances):** Los tesistas expondrán sus avances de tesis en no más de **20 minutos** (principalmente los del semestre). Enseguida, se procederá a la sesión de preguntas por parte del comité (**Máximo 15 minutos**). La presentación debe incluir al menos el objetivo de la tesis, los avances teórico/prácticos realizados en el último semestre (utilizar de una a máximo dos transparencias para los avances de los semestres anteriores al que se está presentando), el avance general con respecto al cronograma (que pueda visualizarse en una hoja; utilizar color **VERDE** para lo ya realizado, color **ÁMBAR** para lo que aún no se termina, y color **ROJO** para lo que aún falta por hacer), así como los temas a desarrollar en el siguiente semestre. Entregar un reporte de los avances realizados en el semestre (uno por cada integrante del comité)
- Entregar un reporte de los avances realizados en el semestre al coordinador del posgrado, por email (pueden apoyarse del reporte CONACYT)
- Entregar al comité de tesis el reporte de los avances realizados en el semestre (leer el formato de los reportes), una semana antes de presentar sus avances
- El tiempo máximo de exposición es importante, dado que **SE DETENDRÁ LA PRESENTACIÓN UNA VEZ TRANSCURRIDO DICHO TIEMPO**, por lo que se les exhorta a los tesistas a organizar y optimizar su presentación

## **FORMATO DE LOS REPORTES**

- El documento debe contener **COMO MÍNIMO** la siguiente información: Portada, Objetivos, Avances del tema de tesis, Cronograma original, Cronograma de Avances, Referencias bibliográficas.