



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

Enero – Junio 2025
Martes 03 de junio de 2025

ALUMNO	PROGRAMA	TEMA DE TESIS	ASESOR	COASESOR	COMITÉ	HORA
Ing. Andrea Guadalupe González Martínez (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. Jorge Alberto Orrante Sakanassi			9:00
Ing. Alejandro Zabdiel Alva Nevárez (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. José Alfonso Pámanes García			9:15
Ing. Kevin Jesús Sánchez Suarez (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. Jorge Alberto Orrante Sakanassi			9:30
Ing. Luis Francisco Madrigal Luna (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez			9:45
Ing. Dexter Iván Hernández Shtens (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría	Control de un quadrotor basado en redes neuronales difusas con actualización de pesos en línea	Dr. Miguel Ángel Llama Leal			10:00
Ing. Jair Shiblon Anaya Rodríguez (PROTOCOLO PROPUESTO)	Maestría		Dr. Alejandro Enrique Dzul López			10:15
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	10:30
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	10:55
Ing. David Emmanuel Chapa Marmolejo	Maestría	Implementación de esquemas de control para un Quad-Rotor en un ambiente no controlado	Dr. Alejandro E. Dzul López		Dr. Héctor Ríos Barajas Dr. Miguel Ángel Llama Leal Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	11:20



Educación

Secretaría de Educación Pública



TECNOLÓGICO
NACIONAL DE MÉXICO



Instituto Tecnológico de La Laguna

Departamento de comunicación y difusión

Ing. Fernanda Govea García	Maestría	Control Robusto -Inteligente basado en detección de Superficies para Seguimiento de trayectorias en Robots Móviles	Dr. Héctor Ríos Barajas	Dr. Gilberto Ochoa Ruiz (Tecnológico de Monterrey, Campus Guadalajara)	Dr. Alejandro Enrique Dzul López Dr. Miguel Ángel Llama Leal	11:45
Ing. Gerardo Escandón Esparza Gerardo	Maestría	Evaluación experimental de controladores no lineales sobre el sistema robótico ballbot EV3”	Dr. Francisco Jurado Zamarripa	Rubén Hernández Rodríguez (Tec de San Pedro)	Edmundo Javier Ollervides Vázquez Dr. Juan Sifuentes Mijares	12:10
Ing. Saeid Alfredo Sánchez Lira	Maestría	Pasividad de controladores adaptables basados en el moldeo de la energía para robots manipuladores	Dr. José Luis Meza Medina		Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Jorge Alberto OrranteSakanassi Dr. Juan Sifuentes Mijares	12:35
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	13:00
Ing. Javier Emil Velázquez Vidaña	Maestría	Control inteligente para seguimiento solar de un módulo fotovoltaico	Dr. Ramón García Hernández		Dr. Francisco Jurado Zamarripa Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez	13:25
M.C. Lucero de Santiago Reyes	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	13:50

Boulevard Revolución y Avenida Instituto
Tecnológico de La Laguna C.P. 27000 Torreón,
Coahuila. Tel. 8717051313
e-mail: difusión@lalaguna.tecnm.mx tecnm.mx
www.lalaguna.tecnm.mx





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

Enero – Junio 2025
Miércoles 04 de junio de 2025

ALUMNO	PROGRAMA	TEMA DE TESIS	ASESOR	COASESOR	COMITÉ	HORA
M.C. Servando Encina Espino	Doctorado	Técnicas de control robusto aplicadas a sistemas Multi-vehiculos	Dr. Alejandro Enrique Dzul López	Dr. Héctor Ríos Barajas	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Miguel Ángel Llama Leal	09:00
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	9:35
M.C. Rodolfo Enrique Rentería Ramírez (Seminario Predoctoral)	Doctorado	Implementación de un sistema de control para optimización de módulos bifaciales de generación distribuida	Dr. Francisco Jurado Zamarripa		Dr. Carlos Álvarez Macias Dr. Ramón García Hernández Dr. Edmundo Javier Ollervides Vázquez	10:10
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	10:55
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	11:30
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	12:05
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	12:40
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	13:15



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

Enero – Junio 2025
Jueves 05 de junio de 2025

ALUMNO	PROGRAMA	TEMA DE TESIS	ASESOR	COASESOR	COMITÉ	HORA
M.C. María de las Nieves Juárez Manny	Doctorado	Implementación de un Sistema de Planificación de Movimientos para Robots Móviles con Ruedas Usando Sensores a Bordo	Dr. Alejandro Enrique Dzul López		Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Héctor Ríos Barajas Dr. Ramón García Hernández	09:30
M.C. Francisco Rubalcaba Granados	Doctorado	Lógica Difusa Tipo 2 Aplicada a Robótica	Dr. Miguel Ángel Llama Leal	Dr. Francisco Jurado Zamarripa	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila Dr. Alejandro Enrique Dzul López	10:05
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 Dr. Miguel Ángel Llama Leal	10:40
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	11:15
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	11:50
M.C. Rubén Hernández Rodríguez.	Doctorado	Control inteligente de sistemas mecatrónicos subactuados	Dr. Ramón García Hernández		Dr. Francisco Jurado Zamarripa Dr. Víctor A. Santibáñez Dávila Dr. Miguel A. Llama Leal	12:25
M.C. Daniel Gámez Herrera	Doctorado	Control de Orden Arbitrario Aplicado a Sistemas Mecatrónicos	Dr. Juan Sifuentes Mijares	Dr. Víctor Adrián Santibáñez Dávila	Dr. Miguel Ángel Llama Leal Dr. José Luis Meza Medina	13:00



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 tesisistas 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 tesisistas 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 tesisistas 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 tesisista deberá enfatizar la metodología a utilizar durante el transcurso de su tema de tesis. Para el caso del **Examen Predoctoral**, el tesisista 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 tesisistas 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 tesisistas 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.

