

Hiram Netzahualcoyotl García Lozano

- Resumen Resumen Ingeniero en Electrónica con Maestría y Doctorado en Control Automático. Habilidad en el desarrollo de nuevos proyectos de investigación, así como en la dirección de tesis a nivel superior y posgrado.
- Estudios Doctorado:
Noviembre 2006
“Métodos numéricos y analíticos para la construcción de la matriz de Lyapunov para sistemas con retardo”. Control Automático CINVESTAV del IPN

Maestría:
Marzo 2002
“Matriz de Lyapunov para sistemas con retardo”. Control Automático CINVESTAV del IPN (Septiembre 1999 – Marzo 2002)

Licenciatura:
Septiembre 1997
“Diseño de filtros digitales con DSP”. Ingeniero en Electrónica. Tecnológico de Estudios Superiores de Ecatepec.

Producción academica
- Congresos “Diseño de filtros digitales con DSP”. 2° Congreso Estatal de Investigación en Educación, Ciencia y Tecnología. Universidad Tecnológica de Tecamac, Estado de México. 1997.
Publicaciones en extenso

“Numerical computation of Lyapunov time delay matrices”. Sixth IFAC Workshop on time delay systems L’Aquila Italia. Julio 2006.

“Lyapunov matrix for time delay systems”. CIEIEEE2005, 2nd International Conference on Electrical and Electronics Engineering y XI Conferencia de Ingeniería Eléctrica. CD México. 2005

“Lyapunov Matrices for time delay systems with commensurate delay”. SSSC 2004, 2nd IFAC symposium on System, Structure and Control. Oaxaca, Oaxaca. 2004

“Matriz de Lyapunov para sistemas con retado”. CLCA 2002, Congreso Latinoamericano de Control Automático. Guadalajara, Jalisco. 2002.

Modelado y control De un sistema Bola viga, 1St International Conference on Mathematical Modelling, Huejuapan de León 2014

Aplicación de estrategias de Control Lineal y no Lineal en el Modelo Matemático de un robot Móvil, Congreso Internacional Virtual de Innovación, Tecnología y Educación, Conferencia virtual 2014

Publicaciones Cultivation of Monoraphidium sp., Chlorella sp. and Scenedesmus sp. algae in Batch culture using Nile tilapia effluent Bioresource Technology Volumen: 161, Páginas: 455 -460

Capítulos de libro Aplicación de estrategias de Control Lineal y no Lineal en el Modelo Matemático de un Robot móvil Libro: Innovación Tecnología y Educación ISSN 978-607-8360-25-3

Modelación matemática en Biología, Ingeniería, Economía y Ciencias Sociales. Modelado y control de un sistema Bola viga Febrero 2015

Otros Elaboración y validación de los reactivos para el EGEL de Ingeniería Mecatrónica 2010. Octubre 2009. Centro Nacional de Evaluación para la Educación Superior, A.C.

Proyectos

Proyectos Financiados	PROMEP Nuevo PTC	Diseño de Estrategias de control adaptables para la planeación dinámica de trayectorias aplicado a sistemas mecatrónicos Promep / 103.5/10/33237
	PROMEP fortalecimiento	Sistema automatizado no invasivo de adquisición de imágenes “in situ” para el cálculo de parámetros reproductivos asociados a la eclosión y sobrevivencia de larvas de langostinos
	CONACyT Ciencia Básica 2009	Efecto del retardo en el control de un robot móvil basando la navegación en redes Bayesianas implementadas en unidades de procesamiento gráfico

Formación de recursos Humanos

Director de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Tesis: Diseño de un sistema de control con retardo en el tiempo para un sistema Mecatrónico. Juan Javier Montesinos García, Febrero 2014
Director de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Director de tesis de licenciatura en mecatronica del estudiante Esther Guadalupe Díaz Sarmientos Nombre de la tesis Aplicación de estrategias de control lineal y no lineal en el modelo matemático de un robot Móvil, Julio 2014
Director de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Director de tesis de licenciatura en mecatronica del estudiante Jacobo Torres Figueroa Nombre de la tesis Estrategias de Control de Movimiento en Robot Pendular, Enero 2015
Director de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Director de tesis de licenciatura en mecatronica del estudiante José Antonio Bautista Medina Nombre de la tesis Diseño de Estrategias de control Proporcional Retardadas para un Robot móvil Sincrono, Julio 2015
Director de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Director de tesis de licenciatura en mecatronica del estudiante Olga Lidia Jiménez Morales Nombre de la tesis Generación de trayectorias para un robot móvil basadas en redes Bayesianas, Septiembre 2015
Co Asesor de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Co-asesor de tesis de licenciatura en mecatronica del estudiante Ivan Manuel Garcia Hernandez Nombre de la tesis Descripción de Hardware para un sistema de Control en un FPGA, Agosto 2014
Co Asesor de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Co-asesor de tesis de licenciatura en mecatronica del estudiante Marissa Yareth López Iván Nombre de la tesis Sistema telemétrico Para la planeación de trayectorias de un robot móvil, Agosto 2014
Co Asesor de tesis de licenciatura	Ing. en Mecatronica	Co-asesor de tesis de licenciatura en mecatronica del estudiante Gladys Serra Alavez Nombre de la tesis Adquisición de datos por medio de Wi-Fi, Agosto 2015

Gestión académica

Director del instituto de Agroingeniería

Coordinador del seminario institucional

Experiencia docente

UNPA Profesor investigador Universidad del Papaloapan, campus Loma Bonita. Septiembre 2008 - A la fecha.

Materias Impartidas a nivel licenciatura.

Calculo Integral (de una y varias variables)

Calculo diferencial (de una y varias variables)

Calculo Diferencial e Integral (de una variable)

Ecuaciones Diferenciales

Geometría Analítica.

Métodos matemáticos para ingeniería
Sistemas digitales (programación de FPGA's)
Electrónica Digital II
Metrología y Transductores.
Análisis vectorial.
Dinámica de Sistemas.
Teoría de control
Diseño de sistemas de control
Sistemas Mecatronicos I
Robótica 1
Robótica II

Materias Impartidas a nivel Maestría .

Maestría en Maestría en Optimización y Control de Sistemas, UNPA.

Control (Curso Propedéutico)
Métodos Numéricos
Sistemas de Control Lineal
Temas Selectos de Control
Tema de Tesis

ITESEM
Edo de Méx

Profesor de
asignatura

Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores
de Monterrey Campus Estado de México. Enero-Diciembre 2007

Materias impartidas a nivel licenciatura

Ingeniería de control.
Control Digital.
Control computarizado de Procesos.
Laboratorio de Ingeniería de control.
Laboratorio de Control Automático

ESIME
Zacatenco

Profesor de
asignatura

Escuela Superior de Ingeniería
Mecánica y Eléctrica, Unidad Profesional Zacatenco, IPN.
Agosto 2006 – Diciembre 2007

Materias impartidas a nivel licenciatura

Modelados Matemáticos.
Teoría de control I.
Teoría de Control II.
Teoría de Control IV

TESE	Profesor de asignatura	Tecnológico de Estudios Superiores de Ecatepec Febrero 2002-2004.
		<p><i>Materias Impartidas a nivel Maestría .</i> Matemáticas aplicadas a la Computación. Modelos Matemáticos.</p>
		<p><i>Materias impartidas a nivel licenciatura</i> Electricidad Magnetismo. Electrónica Básica. Arquitectura de Computadoras. Matemáticas II (Calculo vectorial).</p>
UAEM U.A. Ecatepec	Profesor de asignatura	Universidad Autónoma del Estado de México. Unidad Académica Ecatepec Marzo 2002 – Agosto 2003
		<p><i>Materias impartidas a nivel licenciatura</i> Investigación de Operaciones I. Investigación de Operaciones II. Álgebra II. Ecuaciones diferenciales.</p>
UTecamac	Profesor de asignatura	Universidad Tecnológica de Tecamac, Febrero 1998 Abril 1999,
		<p><i>Materias impartidas a nivel licenciatura</i> Calidad Total. Manufactura avanzada. Teoría Circuitos eléctricos. Informática Básica. Informática para Ingenieros.</p>
Idiomas	Ingles	80% hablado y escrito.