



**DR. EUSEBIO BUGARIN CARLOS**

Google Scholar: <https://scholar.google.com.mx/citations?hl=es&user=5dF239cAAAAJ>

[ebugarin@ite.edu.mx](mailto:ebugarin@ite.edu.mx)

Líder de cuerpo académico: Robótica, Instrumentación y Control.

Líder de línea de investigación: Robótica y Control.

Perfil deseable PRODEP.

### **Formación académica**

Doctor en Ciencias en Electrónica y Telecomunicaciones con Orientación en Instrumentación y Control – Centro de Investigación Científica y de Educación Superior de Ensenada (CICESE).

Maestro en Ciencias en Ingeniería Eléctrica – Tecnológico Nacional de México/Instituto Tecnológico de la Laguna (TecNM/ITLaguna).

Ingeniero Industrial en Electrónica – Tecnológico Nacional de México/Instituto Tecnológico de Tijuana (TecNM/ITTijuana).

### **Especialidad**

Sus áreas específicas de interés son el modelado y control de robots, sistemas de control no-lineales y el control servo-visual. De tal manera que se especializa en analizar y sintetizar a los robots (típicamente provistos de sistemas de visión) como sistemas de control no lineales estableciéndoles objetivos de control de movimiento garantizados, generalmente, mediante la teoría de estabilidad de Lyapunov. Es importante mencionar que también dentro de sus intereses se encuentra la validación experimental, utilizando sistemas de tiempo real, de las propuestas teóricas realizadas.

### **Experiencia profesional**

De septiembre de 1995 a enero de 2000 ocupó diversos puestos como ingeniero en la industria, a la vez que desempeñó funciones docentes en un primer periodo en el TecNM/ITTijuana y en un segundo periodo en la Universidad Autónoma de Baja California (UABC). No es sino hasta febrero de 2001 que es contratado como profesor de tiempo completo en el Tecnológico Nacional de México/Instituto Tecnológico de Ensenada (TecNM/ITEnsenada). Actualmente es

el Jefe de la División de Estudios de Posgrado e Investigación de esta institución y ha tenido a su cargo la conformación de los diferentes programas de posgrado que se imparten.

Académicamente se menciona que es fundador y líder del Cuerpo Académico “Robótica, Instrumentación y Control” reconocido en nivel “En Consolidación” por PRODEP (Cuerpo Académico que reside en el programa de posgrado Maestría en Ciencias en Ingeniería Mecatrónica, programa registrado por su calidad en el PNPC-CONACYT). Posee el Reconocimiento como Profesor con Perfil Deseable por PRODEP desde 2011 y ha desarrollado diversos proyectos de investigación financiados por distintas instancias como TecNM, PRODEP y CONACYT. Actualmente funge como Enlace y Coordinador del Proyecto Cátedra-CONACYT 923 Control de Movimiento de Robots Humanoides. Posee publicaciones en diferentes revistas y congresos de prestigio destacándose resultados en su especialidad con robots manipuladores, robots móviles con ruedas, con patas, aéreos y submarinos. Finalmente, se hace notar que tiene en su haber varias tesis dirigidas de licenciatura, maestría y doctorado.