



Dr. Salvador Durazo Acevedo

sdurazo@ite.edu.mx

Cuerpo académico: Robótica, Instrumentación y Control.

Línea de investigación: Robótica y control.

Formación académica

Doctor en Ciencias de la Ingeniería - Instituto Tecnológico de Tijuana (ITT).

Maestro en Ciencias en Electrónica y Telecomunicaciones - Centro de Investigación Científica y de Educación Superior de Ensenada (CICESE).

Licenciado en Ingeniería Industrial en Electrónica - Instituto Tecnológico de Tijuana (ITT).

Especialidad

Se formó en redes de robots, estudio y construcción de leyes de control y en la metodología requerida para alcanzar una formación rígida o flexible, fija o en movimiento de una red heterogénea de robots móviles terrestres a base de ruedas que interactúan para realizar una misión en conjunto. Es un primer acercamiento para misiones que no son posibles de forma individual por razones de capacidad de los robots. Las misiones futuras más elaboradas podrán ser implementadas bajo los mismos fundamentos de las leyes de control propuestas.

Experiencia profesional

Desde 1994 ocupó diversos puestos administrativos en el Instituto Tecnológico de Ensenada, en los que fungió como Coordinador de la Carrera de Ingeniería en Electrónica, obtuvo el puesto de Subdirector Académico y también se desempeñó como Jefe de Oficina de titulación. Ha realizado diversas publicaciones con núcleos académicos en las cuales destacan: Durazo-Acevedo S., A. Y. Aguilar-Bustos y E. Bugarin (2019), "Formación de una Red, Heterogénea de Robots mediante Acoplamiento Difusivo Estático", CIRC2019. Durazo, S., Redes de Robots Móviles Colaborativos: Análisis y Experimentación, Tesis doctoral, Tecnológico Nacional de México, (2017). Durazo-Acevedo, S., Aguilar-Bustos, A. Y., Bugarin, C., Control Law for a Robot Network Formation Using Static Diffusive Coupling, Revista Internacional de Métodos Numéricos para Cálculo y Diseño en Ingeniería, 1(34), (2018). Doi: 10.23967/j.rimni.2017.7.002. Durazo-Acevedo S., E. Bugarin y A. Y. Aguilar-Bustos (2015), "Sobre la Experimentación en la Formación de Robots Móviles Omnidireccionales de 4 Ruedas", CIRC2015. Actualmente es profesor de tiempo completo titular "C" adscrito al Departamento de Ingeniería Eléctrica y Electrónica y Coordinador Académico del posgrado Maestría en Ciencias en Ingeniería Mecatrónica.