

Dr. Martin Velasco

De: America Morales <abmoralesd@gmail.com>
Enviado el: martes, 26 de noviembre de 2019 16:17
Para: cce2015_A89
CC: Dr. Martin Velasco; ccruz@cicese.mx
Asunto: Registro de planilla para el proceso de elección de mesa directiva AMCA 2020-2021
Datos adjuntos: SInt_CVAMD_2019.pdf; RESUMERC.DOC; JPena.pdf; Proyecto_MDirAMCA_AMorales.pdf

Estimada Dra. Elvia Palacios,

De conformidad a la convocatoria emitida por usted como secretaria de la AMCA, envío la propuesta de plan de trabajo de mi planilla y los resúmenes de sus CV's. Por lo que le solicito de la manera más atenta que me confirme la recepción de este correo y de los documentos adjuntados, así mismo, el registro de mi planilla.

Planilla:

Dra. América Berenice Morales Díaz (Candidata a la vicepresidencia)
Dr. Jonatán Peña Ramírez (Candidato a la secretaría)
M.C. Rolando Carrera (Candidato a tesorero)

Saludos cordiales,

Atte.

--

Dra. América Morales Díaz
Cinvestav Saltillo
Av. Industrial Metalúrgica No. 1062
Parque industrial Ramos Arizpe
Ramos Arizpe, Coah. C.P. 25900, México
Tel. +52 (844) 4389600 Ext. 8659 / 8500

CC. Dr. M Velasco, Dr. C. Cruz

Propuesta de plan de trabajo período 2020-2021 para la mesa directiva de la Asociación de México de Control Automático (AMCA)

Proponen:

Dra. América Berenice Morales Díaz (Candidata a la vicepresidencia)

Dr. Jonatán Peña Ramírez (Candidato a la secretaría)

M.C. Rolando Carrera (Candidato a tesorero)

Los proponentes declaran que son miembros vigentes de la AMCA, por esta razón se postulan como candidatos a la mesa directiva.

El plan de trabajo propuesto está dividido en dos grandes áreas:

Área administrativa

- La mesa directiva trabajará para proponer a los miembros de la Asociación una revisión de los estatutos vigentes, y en su caso, proponer las modificaciones pertinentes. Una vez aprobadas dichas modificaciones, realizar los trámites necesarios ante notario
- Mantener al corriente la página web de la Asociación y promover el uso de las redes sociales para difundir los eventos de la Asociación.
- Mantener actualizado en ISSN de las memorias del CNCA.
- Explorar la posibilidad de que la Asociación sea el capítulo de la IEEE Control Systems Society y proponer a los miembros los pros y contras de pertenecer a IFAC vs IEEE.
- Mantener sanas las finanzas de la asociación.

Área académica

- Continuar con la organización anual del congreso CNCA, el cual es el congreso insignia de la Asociación y continuar fomentando la participación de la comunidad nacional en dicho congreso.
- Dar seguimiento a la discusión de la pertinencia, o no, de que las memorias del Congreso Nacional de Control Automático sean indizadas en IFAC PapersOnline.
- Proponer y/o apoyar la organización de eventos tales como escuelas de Verano, seminarios, cursos, y talleres principalmente orientados a estudiantes de ingeniería con el fin de despertar su interés por el control automático y las áreas afines y de esta manera, buscar

atraer nuevos estudiantes a los diferentes posgrados en los que participan los miembros de la Asociación.

- En la medida de lo posible, continuar involucrando a la Asociación en eventos internacionales, como por ejemplo, por medio de la organización de algún congreso de IFAC en colaboración con el AMCA.



Resumen curricular

América Berenice Morales Díaz obtuvo el grado de Maestría en Ciencias en Ingeniería Química en 1998 y el de Doctorado en Ciencias en 2001, ambos en la Universidad Autónoma Metropolitana y en 1996 el de Ingeniero Químico Petrolero en la Escuela Superior de Ingeniería Química e Industrias Extractivas del I. P. N.

Es investigadora titular 3C del CINVESTAV en el Programa de Robótica y Manufactura de la unidad Saltillo. Sus líneas de investigación son en coordinación de robots y de manipuladores móviles en los procesos de manufactura, en conducción autónoma, en la aplicación de herramientas de modelación, control y visión para lograr sistemas de producción en invernaderos y en el desarrollo de sistemas para el control de procesos. Ha graduado 21 alumnos de maestría y 4 alumnos de doctorado, ha publicado 28 artículos en revistas internacionales reportadas en el *Journal Citation Report*, 27 artículos en conferencias internacionales y 28 en nacionales. Cuenta con 265 citas sin auto citas reportadas en el sistema *Scopus* y un índice H de 8.0, es miembro del Sistema Nacional de Investigadores Nivel 1, miembro de la Asociación de México de Control Automático de la cual ha sido secretaria y vocal, y miembro de la Federación Mexicana de Robótica.

Fue la coordinadora del equipo ganador de la “Competencia de Vehículos Autónomos (Visiones de Movilidad Urbana)”, realizada el 2 de abril de 2017 en el Centro Histórico y Cultural Juan de Dios Bátiz del IPN, CDMX, organizada por el año dual México-Alemania. Es miembro de la organización del equipo de Cinvestav Saltillo que ha participado en la competencia de conducción autónoma de autos a escala 1:10 del Torneo Mexicano de Robótica en el 2018 y 2019, en el cual se obtuvieron el 2do y 1er lugar respectivamente.

Jonatán Peña Ramírez



Jonatán Peña Ramírez was born in Tulancingo de Bravo, Hidalgo, Mexico. He is an specialist in the field of analysis and control of nonlinear systems. In February 2013, Jonatán received his PhD degree in Mechanical Engineering from Eindhoven University of Technology, in The Netherlands, working on synchronization of coupled dynamical systems under the supervision of Prof. dr. Henk Nijmeijer. In April 2013, he was invited by the Japan Science and Technology Agency (JST) to join, as a postdoctoral researcher, to the project: “The Mathematical Theory for Modelling Complex Systems and Its Transdisciplinary Applications in Science and Technology” at the University of Tokyo, Japan. Currently, he is a postdoctoral researcher at CICESE (Center for Scientific Research and Higher Education at Ensenada) working in the project: “Synchronization of dynamical systems: analysis, synthesis, and applications”. Jonatán is member of the National System of Researchers (SNI-I). His research interests are in the areas of control and synchronization of dynamical systems, perturbation theory, mathematical modelling, network synchronization, and chaotic systems.

ROLANDO ALBERTO CARRERA MÉNDEZ

Realizó estudios de Ingeniero Mecánico Electricista y de Maestría en Electrónica y Control en la Facultad de Ingeniería (FI) de la Universidad Nacional Autónoma de México (UNAM). Hizo una especialidad en Técnicas de Medición y Control en la Universidad de Duisburgo, Alemania.

Ha colaborado como ayudante de profesor en la Sección de Matemáticas de la FI de la UNAM y como técnico académico en las coordinaciones de Instrumentación, Instrumentación Sísmica, Automatización y Eléctrica y Computación del Instituto de Ingeniería, también de la UNAM.

Sus áreas de interés son, principalmente: Control de Procesos y el desarrollo de interfaces para conectar computadoras digitales a los procesos. Actualmente colabora en proyectos de investigación en el área de detección de fallas y control semi-activo de estructuras civiles.

En la FI de la UNAM ha impartido las cátedras de Matemáticas, Control Analógico, Control Digital, Dinámica de Sistemas Físicos, Instrumentación y Control, y Análisis de Sistemas Discretos. Supervisa el trabajo de estudiantes de Servicio Social, Becarios y Tesistas. Ha dirigido quince Tesis de Licenciatura.

Entre artículos in extenso, reportes técnicos, libro y capítulos de libro tiene una producción escrita de 59 publicaciones. Además, cuenta con 16 desarrollos tecnológicos.