

## **Propuesta de plan de trabajo de la mesa directiva de la Asociación de México de Control Automático (AMCA) Período 2022-2023**

La Asociación de México de Control Automático engloba a una buena parte de la comunidad mexicana trabajando en las áreas de automatización y control automático. El trabajo realizado por la asociación aproximadamente en los últimos 20 años (segunda era de la AMCA) ha permitido entre otros el reconocimiento por parte de la Federación Internacional de Control Automático (IFAC), la organización periódica del congreso nacional (CNCA) en diferentes sedes en el país, así como la obtención de registro ISSN para las memorias del congreso. Además de apoyar, y en algunos casos organizar eventos internacionales en México, la AMCA cuenta con una cantidad importante de miembros regulares que le brinda estabilidad. También se encuentran representadas diversas universidades y centros de investigación de la mayoría de los estados que conforman la República.

Dado el papel importante que representa el área de Control Automático en el desarrollo de la industria del país, éste requiere del respaldo de una asociación sólida y organizada.

### **Plan de trabajo**

Primeramente, se propone dar continuidad a las iniciativas, actividades y buenas prácticas iniciadas por la mesa directiva actual y las previas. Dentro de estas actividades se encuentran:

1. Dar continuidad al análisis de ventajas y desventajas de publicar las memorias del congreso en plataformas especializadas tales como IEEEExplore e IFAC-PapersOnLine. Indexar las memorias en SCOPUS para que las citas a los artículos del CNCA tengan relevancia en las evaluaciones institucionales y del SNI. Revisar el estatus e impulsar la formación de comités técnicos dentro del AMCA de las áreas del Control Automático en las cuales se cuenta con investigadores de reconocido prestigio internacional.
2. Adicional a las memorias del congreso anual, analizar la pertinencia de la publicación de al menos un número especial anual de artículos de divulgación aprovechando el registro ISSN obtenido para la AMCA. Estos artículos promoverán la difusión de la ciencia y la tecnología en la sociedad.
3. Actualizar y enriquecer el repositorio de artículos con los que actualmente cuenta la asociación.
4. Proponer mesas redondas sobre los problemas que enfrentan las instituciones de educación superior y de posgrado para la formación de recursos humanos y la manera en que la asociación podría apoyar.
5. Apoyar la organización de al menos una escuela de verano y/o invierno por año. Seguir fomentando el asentamiento de bases para la formación de una Escuela Nacional de Control Automático, estableciendo un plan para lograrlo.
6. Apoyar la celebración de congresos internacionales del área de control automático en México.

7. Realizar eventos de divulgación de nuestra área para tener impacto social en nuestro país.
8. Retomando la idea propuesta en mesas directivas previas, se promoverá la participación de un mayor número de colegas y estudiantes del área. Como estrategia se contactará a los diferentes miembros de la comunidad académica en universidades e institutos donde no se cuente actualmente con participación, para invitarlos a hacerlo.
9. Fomentar la participación de colegas de otros países en nuestros eventos nacionales, la participación de miembros del AMCA en eventos latinoamericanos organizados en otros países, asegurando que en cada congreso latinoamericano acuda al menos un miembro de la AMCA en su representación. Igualmente, continuando el trabajo de la mesa directiva anterior se promocionará y consolidará el Consejo Latinoamericano de Control con liderazgo de México a través de la AMCA, y la organización en México de eventos de la IFAC
10. Además, unificar y reorganizar las páginas web de la asociación y establecer una cuenta en redes sociales.
11. Hacer la divulgación correspondiente a los estatutos del AMCA, de acuerdo con lo propuesto en años anteriores.
12. Asegurar la participación sin cortapisas e igualitaria de mujeres, grupos étnicos, personas de toda preferencia sexual e idiosincrasia, en la AMCA.

Atentamente:

Dr. Efraín Alcorta García  
Dr. Rubén Alejandro Garrido Moctezuma  
Dr. Eduardo Gamaliel Hernández Martínez

**Dr. Efraín Alcorta García**

[efrain.alcortagrl@uanl.edu.mx](mailto:efrain.alcortagrl@uanl.edu.mx)



- Doctor en Ingeniería Eléctrica con especialidad en Control (1999) por la Universidad Gerhard-Mercator Duisburg, Alemania.
- Maestro en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica con especialidad en Control (1992) por la Universidad Autónoma de Nuevo León, Nuevo León, México.
- Ingeniero en Electrónica y Comunicaciones (1989) por la Universidad Autónoma de Nuevo León, Nuevo León, México.
- Ha participado en diversos cargos en la UANL, como coordinador de la maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica 2002-2005, coordinador de investigación en Ingeniería Eléctrica 2005-2008.
- Consejero ciudadano del estado de Nuevo León del 2003 al 2009.
- Vocal de la mesa directiva del AMCA 2002, Organizador de cursos pre-congreso en el SAFEPROCESS 2012, organizador del Congreso Nacional del AMCA 2017.
- Consejero titular de la Universidad Politécnica de García, del 2016 al 2020.
- Ha dirigido tesis de licenciatura, maestría y doctorado.
- Con experiencia laboral en el área proyectos de ingeniería en la industria.
- Miembro de la Asociación de México de Control Automático desde el año 2000.
- Su investigación está relacionada con la localización y tolerancia a fallas en sistemas dinámicos.

## CURRICULUM VITAE RESUMIDO

**Apellidos** Garrido Moctezuma  
**Nombres** Rubén Alejandro  
**Cargo** Profesor CINVESTAV 3C  
**Dirección:** Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del IPN. Departamento de Control Automático.  
AV. IPN 2508 Col. San Pedro Zacatenco.  
Mexico D.F. 07360  
**Sistema Nacional de Investigadores** Nivel 2

### Escolaridad

- Doctorado. *Departamento de Informática. Université de Technologie de Compiègne, Francia. Noviembre de 1993.* MENCION HONORIFICA
- Maestría. *Diplôme d'Etudes Approfondies. Institut Polytechnique de Grenoble, Francia, Junio de 1990.*
- Maestría en Ciencias. *Depto. de Ing. Eléctrica, Control Automático, CINVESTAV. Noviembre 1987.*
- Licenciatura. *Escuela Sup. De Ing. Mecánica y Eléctrica, IPN, Octubre 1983.*

### Areas de interés

- Control de robots, control adaptable, identificación de sistemas mecánicos, control por rechazo activo de perturbaciones, sistemas de seguimiento solar, desarrollo de prototipos para la educación en control automático, robótica y mecatrónica, Aplicación de controladores basados en retardos de tiempo.

### Producción Científica y Formación de Recursos Humanos

- Artículos en revistas con arbitraje: 52.
- Capítulos en libros: 13.
- Artículos en congresos internacionales: 110.
- Dirección de tesis de Licenciatura: 2.
- Dirección de tesis de Maestría: 33.
- Dirección de tesis de Doctorado: 14.

### Otros datos académicos relevantes

- Arbitro en las revistas AUTOMATICA, IEEE CST, IEEE TAC, IEEE Trans. on Education, Proc. Inst. Mech. Engineers, IEEE Transactions on Industrial Electronics, IEEE/ASME Transactions on Mechatronics.
- Evaluador de proyectos de CONACYT.
- Presidente de la Asociación Mexicana de Robótica 2007-2009.



**Dr. Eduardo Gamaliel Hernández Martínez**

[eduardo.gamaliel@ibero.mx](mailto:eduardo.gamaliel@ibero.mx)

+52 (55) 5950-4000 Ext. 4409/4563

- Maestro y Doctor en Ciencias en Ingeniería Eléctrica con especialidad en Mecatrónica por el Centro de Investigación y de Estudios Avanzados (CINVESTAV) del IPN, México.
- Ingeniero Electrónico con especialidad en instrumentación industrial por el Instituto Tecnológico de Orizaba, Veracruz, México.
- Miembro del Sistema Nacional de Investigadores en el nivel 1.
- Actual director del Instituto de Investigación Aplicada y Tecnología (InIAT) de la IBERO Ciudad de México ([iniat.ibero.mx](http://iniat.ibero.mx)).
- Experiencia en el manejo de fondos y convocatorias para proyectos de investigación de la IBERO, así como miembro fundador de su Consejo de Investigación.
- Anterior coordinador de la Maestría y Doctorado en Ciencias de la Ingeniería de la IBERO Ciudad de México, con vigencia en el PNPC-escolarizado y PNPC-Vinculación con la Industria.
- Ha dirigido tesis de licenciatura, maestría y doctorado.
- Con experiencia laboral en el área proyectos y mantenimiento eléctrico y de instrumentación en la industria.
- Miembro de la Asociación de México de Control Automático desde el año 2007, del Consejo Técnico del EGEL-Mecatrónica del CENEVAL, evaluador de COMEXUS y ponente de diversos eventos de investigación a nivel nacional e internacional.
- Su investigación está relacionada con la teoría de sistemas multiagentes aplicada a la coordinación de movimiento de grupos de robots móviles, control y navegación de drones, el modelado y automatización de celdas de manufactura flexible e impulsor del trabajo inter y transdisciplinar en ciencia y tecnología.