

Linea del Núcleo Académico Básico

Artículos Internacionales

Mecatrónica y Control

#	Título	Autores	Publicación	Fecha de Publicación
1	Nonlinear Controllers Applied to Fixed-wing UAV	Dzul, Alejandro; Espinoza, Tadeo; García, Luis; Parada, Ricardo	IEEE Computer Society Conference Publishing Services (CPS)	Noviembre de 2012
2	Backstepping-sliding Mode Controllers Applied to a Fixed-wing UAV	Dzul, A.; Espinoza, T.; Lozano, R.; Parada, R.	International Conference on Unmanned Aircraft Systems	Mayo de 2013
3	Sintonización de un Controlador PID-PID en Cascada Aplicado a un Giroscopio de 2 g.d.l.	Dzul, Alejandro; Cordero, Gustavo; Santibáñez, Víctor; Ollervides, Javier	Memorias del XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático	Octubre del 2014
4	Nonlinear Observers Applied to Fixed-wing UAVs	Dzul, A.; Parada, R; Espinoza, T.	International Conference on Unmanned Aircraft Systems	Mayo de 2014
5	Linear Controllers Implementation for a Fixed-wing MAV	Dzul, A.; Parada, R; Espinoza, T.; Lozano, R.	International Conference on Unmanned Aircraft Systems	Mayo de 2014
6	Design and Implemetation of Fixed-wing MAV Controllers	Dzul López, A.E.; Espinoza Fraire, T.; Parada Morado, R.P.; Lozano Leal, R.	International Conference on Unmanned Aircraft Systems	2015

SEPSECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA

7	Voltage "Velocity-Torque" PI-PI Saturated Controller of High-Torque HSM	Dzul, Alejandro E.; Ollervides, Javier; Sáenz, J. Armando; Santibáñez, Víctor A.	International Conference on Unmanned Aircraft Systems	2014
8	Stochastic Feedback Controller for a Quadrotor UAV with Dual Modified Extended Kalman Filter	Dzul, Alejandro; Jurado, Francisco; Rodríguez, Marco; Campa, Ricardo	International Conference on Unmanned Aircraft Systems	2015
9	Quad-rotors Formation Based on Potential Functions with Obstacle Avoidance	Dzul, A.; Llama, M.; García Delgado, L.	IET Journals	2012
10	Combining Stereo Vision and Inertial Navigation System for a Quad-Rotor UAV	Dzul López, Alejandro Enrique; García Carrillo, Luis Rodolfo; Lozano, Rogelio; Pégard, Claude	Springer Science+Business Media	17 de Agosto de 2011
11	Hovering Quad-rotor Control: A Comparison of Nonlinear Controllers using Visual Feedback	Dzul, A.; García Carrillo, L.R.; Lozano, R.	IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems	Octubre de 2012
12	Comparación de Métodos para Determinar la Evatranspiración y Oportunidad de Riego en Nogal Pecanero	Dzul López, A.; González Cervantes, G.; Chávez Ramírez, E.; González Barrios, J.L.; Sánchez Cohen, I.; Potisel Talavera, M.C.	Tierra Latinoamericana	2012

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



14	Uso de Estaciones Climatológicas Automáticas y Modelos Matemáticos para Determinar la Evatranspiración	Dzul López, Enrique; Chávez Ramírez, Eduardo; González Cervantes, Guillermo; González Barrios, José Luis; Sánchez Cohen, Ignacio; López Santos, Armando; Chávez Simental; Jorge Armando	Tecnologías y Ciencias del Agua	Septiembre de 2013
15	Backstepping-Sliding Mode Controllers Applied to a Fixed-wing UAV	Dzul, A.E.; Espinoza, T.; Parada, R.	Springer Science+Business Media	14 de Septiembre de 2013
16	Three-Dimensional Position and Velocity Regulation of a Quad-Rotorcraft using Optical Flow	Dzul, Alejandro; García Carrillo, Luis Rodolfo; Fantoni, Isabelle; Rondón, Eduardo	IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems	27 de Mayo de 2014
17	Passivity-based Analysis for Partially Variable Nonlinear PID Controller for Robot Manipulators	Meza Medina, José Luis; Sifuentes Mijares, Juan	International Review of Automatic Control	Enero de 2014
18	Trajectory Tracking Error using PID Control Law for Two-Link Robot Manipulator via Adaptive Neural Networks	Meza Medina, José Luis; Pérez P., Joel; Pérez, José P.; Soto, Rogelio; Flores, Ángel; Rodríguez, Francisco	Elsevier Ltd.	2012

20	A Stable Self-Organizing Fuzzy PD Control for Robot Manipulators	Llama, Miguel; Salas, Francisco; Santibáñez, Víctor	International Journal of Innovative Computing Information and Control	Mayo de 2013
21	Takagi-Sugeno Fuzzy Dynamic Regulator for a Pendulum on a Cart System	Llama, Miguel A.; de la Torre, Wilfredo; Jurado, Francisco; García Hernández, Ramón	Computing Science and Automatic Control	2013
22	Convergencia Global de un Controlador Difuso Adaptable Descentralizado para el Movimiento de Robots Manipuladores	Llama, Miguel A.; Flores, Alejandro; Santibáñez, Víctor; García, Ramón	Memorias del XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático	Octubre de 2014
23	Robust Takagi-Sugeno Fuzzy Dynamic Regulator for Trajectory Tracking of a Pendulum-Cart System	Llama, Miguel A.; de la Torre, Wilfredo; Jurado, Francisco; García Hernández, Ramón	Hindawi Publishing Corporation	16 de Octubre de 2015
24	Global Convergence of a Decentralized Adaptive Fuzzy Control for the Motion of Robot Manipulators: Application to the Mitsubishi PA10-7CE as a Case of Study	Llama, Miguel A.; Flores, Alejandro; Santibáñez, Víctor; Campa, Ricardo	Journal of Intelligent & Robotic Systems	28 de Septiembre de 2015

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



26	On Passivity-Based Control of a Class of Electrically Driven Robots	Campa, Ricardo; Moreno Valenzuela, Javier; Santibáñez, Víctor	IEEE	2012
27	Two-Loop Control of Redundant Manipulators: Analysis and Experiments on a 3-DOF Planar Arm	Campa, Ricardo; Soto, Israel	International Journal of Advanced Robotic Systems	18 de Septiembre de 2013
28	An Improvement Proposal to the Static Friction Model	Campa, Ricardo; Sánchez Mazuca, Sergio	Hindawi Publishing Corporation	20 de Mayo de 2013
29	Model-based Control of a Class of Voltage-driven Robot Manipulators with non-passive Dynamics	Campa, Ricardo; Moreno Valenzuela, Javier; Santibáñez, Víctor	Elsevier Ltd.	19 de Junio de 2013
30	On Dynamic Modelling of Parallel Manipulators: The Five-Bar Mechanism as a Case Study	Campa, R.; Soto, I.	International Review on Modelling and Simulations	Junio de 2014
31	Velocity Field Control of a Class of Electrically-driven Manipulators	Campa, Ricardo; Moreno Valenzuela, Javier; Santibáñez, Víctor	International Journal of Systems Science	10 de Septiembre de 2012
32	Modelling and Control of a Pendubot with Static Friction	Campa, Ricardo; Soto, Israel; Sánchez Mazuca, Sergio	Springer International Publishing Switzerland	2014

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



34	Nonholomic-Like Corridor Navigation of a Quad-Rotor MAV Using Optical Flow	Santibáñez, V; Escareño, Juan; García Carrillo, Luis Rodolfo; Chauffaut, Coretin; Lozano, Rogelio	1st Conference on Embedded Systems	26 de Mayo de 2015
35	Global Adaptive Regulation of Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; López Araujo, Daniela J.; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	10th IFAC Symposium on Robot Control	Septiembre de 2012
36	Variable Gains PD Tracking Control of Robot Manipulators: Stability Analysis and Simulations	Santibáñez, Víctor; Salas, Francisco G.; Llama, Miguel A.	WAC 2012 1269524167	2012
37	A Globally Asymptotically Stable Nonlinear PID Regulator with Fuzzy Self-Turned PD Gains, for Robot Manipulators	Santibáñez, Víctor; Sifuentes Mijares, Juan; Meza Medina, José Luis	WAC 2014 1569917651	Octubre de 2014
38	Experimentos de Caminado del Robot Bípedo del ITLag	Santibáñez, Víctor; de León Gómez, Víctor; Pámanes G.; J. Alfonso	Memorias del XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático	Octubre de 2014
39	An SP-SP-type Global Adaptive Tracking Controller for Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; López Araujo, Daniela J.; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	Memorias del XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático	Octubre de 2014

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



40	On the IDA-PBC Method With Dynamic Friction: Lagrangian Formulation	Santibáñez, Víctor; Sandoval, Jesús; Kelly, Rafael	Memorias del XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático	Octubre de 2014
41	A PID-type Global Regulator with Simple Tuning for Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; Mendoza, Marco; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	53rd IEEE Conference on Decision and Control	Diciembre de 2014
42	On the Controlled Lagrangian of an Inverted Pendulum on a Force-Driven Cart	Santibáñez, Víctor; Sandoval, Jesús; Kelly, Rafael	European Control Conference (ECC)	Julio de 2015
43	An Output-Feedback PID-type Global Regulator for Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; Zavala Río, Arturo; Mendoza, Marco; Reyes, Fernando	International Federation of Automatic Control	Agosto de 2015
44	Walking of a Biped Robot Balanced with a Reciprocating Torso	Santibáñez, Víctor; De León Gómez, Víctor; Pámanes, J. Alfonso	Springer International Publishing Switzerland	2016
45	A Saturated PI Velocity Controller for Voltage-Fed Induction Motors	Santibáñez, Víctor; Hernández Guzmán, Víctor Manuel	European Journal of Control	2012
46	Fuzzy Self-Tuning PID Semiglobal Regulator for Robot Manipulators	Santibáñez, V; Meza, J.L.; Soto, R.; Llama, M.A.	IEEE Transactions on Industrial Electronics	6 de Junio de 2012

47	Global Asymptotic Stability of PD Control for PM Stepper Motor Servo-Systems	Santibáñez, V.; Carrillo Serrano, R.V.; Hernández Guzmán, V.M.	Asian Journal of Control	Septiembre de 2012
48	Robust Saturated PI Joint Velocity Control for Robot Manipulators	Santibáñez, V.; Moreno Valenzuela, J.	Asian Journal of Control	Enero de 2013
49	Stability Analysis of a Voltage-Based Controller for Robot Manipulators	Santibáñez, Víctor; Orrante Sakanassi, Jorge; Moreno Valenzuela, Javier	International Journal of Advanced Robotic Systems	28 de Septiembre de 2012
50	Output-Feedback Adaptive Control for the Global Regulation of Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; López Araujo, Daniela J.; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	International Journal of Control, Automation, and Systems	2013
51	Output-Feedback Adaptive SP-SD-Type Control with an Extended Continuous Adaptation Algorithm for the Global Regulation of Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; López Araujo, Daniela J.; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	International Journal of Advanced Robotic Systems	11 de Octubre de 2012
52	A Generalized Scheme for the Global Adaptive Regulation of Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; López Araujo, Daniela J.; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	Robotica	Octubre de 2013

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



53	An Adaptive Output Feedback Motion Tracking Controller for Robot Manipulators: Uniform Global Asymptotic Stability and Experimentations	Santibáñez, Víctor; Yarza, Antonio; Moreno Valenzuela, Javier	Int. J. Appl. Math. Comput. Sci.	2013
54	New Tuning Conditions for a Class of Nonlinear PID Global Regulators of Robot Manipulators	Santibáñez, Víctor; Orrante Sakaassi, Jorge; Hernández Guzmán, Víctor M.	International Journal of Control	11 de Diciembre de 2013
55	Adaptive Neural Network Motion Control of Manipulators with Experimental Evaluations	Santibáñez, V.; Moreno Valenzuela, J.; Puga Guzmán, S.	Hindawi Publishing Corporation	19 de Enero de 2014
56	Fuzzy-Tunned PD Tracking Control of a 3-RRR Parallel Manipulator: Stability Analysis and Simulations	Santibáñez, Víctor; Salas, Francisco G.; Llama, Miguel A.	Intelligent Automation & Soft Computing	23 de Abril de 2014
57	A New Tuning Procedure for Nonlinear PID Global Regulators with Bounded Torques for Rigid Robots	Santibáñez, Víctor; Orrante Sakanassi, Jorge; Hernández Guzmán, M.	Robotica	13 de Mayo de 2014
58	A Generalized Global Adaptive Tracking Control Scheme for Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; López Araujo, Daniela J.; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	International Journal of Adaptive Control and Signal Processing	20 de Enero de 2014

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



59	A Generalized PID-type Control Scheme with Simple Tuning for the Global Regulation of Robot Manipulators with Constrained Inputs	Santibáñez, Víctor; Mendoza, Marco; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	International Journal of Control	14 de Abril de 2015
60	Controlador Neuronal para el Seguimiento de Trayectorias en un Péndulo de Rueda Inercial	Santibáñez, V.; Puga Guzmán, S.A.; Moreno Valenzuela, J.	Revista Internacional de Métodos Numéricos para Cálculo y Diseño en Ingeniería	8 de Junio de 2015
61	New Achievements in Control of Robotic Systems	Santibáñez, Víctor; Zavala Río, Arturo; García Carrillo, Luis Rodolfo; Moreno Valenzuela, Javier	Hindawi Publishing Corporation	27 de Marzo de 2015
62	Evaluación Experimental del Caminado en Tiempo Real de un Robot Bípedo de 5 g.d.l. con Marcha Basada en Movimientos Cicloidales	Santibáñez, Víctor; de León Gómez, Víctor; Pámanes G.; J. Alfonso	Elsevier Ltd.	2015
63	New Tuning Conditions for Semiglobal Exponential Stability of the Classical PID Regulator for Rigid Robots	Santibáñez, Víctor; Orrante Sakanassi, Jorge; Hernández Guzmán, M.	International Journal of Advanced Robotic Systems	12 de Septiembre de 2015

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



64	Adaptive Neural Network Control for the Trajectory Tracking of the Furuta Pendulum	Santibáñez, Víctor; Moreno Valenzuela, Javier; Aguilar Avelar, Carlos; Puga Guzmán, Sergio A.	IEEE Transactions on Cybernetics	2015
65	Two Adaptive Control Strategies for Trajectory Tracking of the Inertia Wheel Pendulum: Neural Networks vis a vis Model Regressor	Santibáñez, Víctor; Moreno Valenzuela, Javier; Aguilar Avelar, Carlos; Puga Guzmán, Sergio A.	Intelligent Automation & Soft Computing	16 de Enero de 2016

Artículos Nacionales

Mecatrónica y Control

#	Título	Autores	Publicación	Fecha de Publicación
1	Implementación de un Sistema de Visión para Localización Bidimensional con Estimación de Velocidad	Dzul, Alejandro; García, Luis; Espinoza, Tadeo; Parada, Ricardo	Memorias del Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2012
2	Control de Dirección de un Vehículo Autónomo Tipo Bicicleta	Dzul López, Alejandro; Cordero Hernández, Gustavo Alberto; Ollvervides Vázquez, Javier Edmundo	Congreso Mexicano de Robótica	Octubre de 2012
3	Backstepping con Modos Deslizantes Aplicado al Control de Seguimiento de un UAV	Dzul, A.; Espinoza, T.; Parada, R.	Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2013

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



4	Control de la Dinámica Lateral de un Avión no Tripulado	Dzul, A.; Espinoza, T.; Parada, R.		2013
5	Sistema Informático para el Control de un Quadrotor	Dzul López, A.; Dena Ruiz, A.; Parada Morado, R.; Espinoza Fraire, T.	3er Congreso Nacional de Electromecánica y Electrónica	Abril de 2014
6	Control por Saturaciones Anidadas y Modos Deslizantes aplicado a un UAV de Ala Fija	Dzul, A.; Espinoza, T.; Parada, R.; Cordero, G.	Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico	Octubre de 2015
7	Controlador IDA-PBC Aplicado a un Giroscopio de 2 g.d.l.	Dzul, Alejandro; Cordero, Gustavo; Santibáñez, Víctor	Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico	Octubre de 2015
8	Lagrangiano Controlado Aplicado a un Giroscopio de 2 g.d.l.	Dzul López, Alejandro E.; Cordero Hernández, Gustavo Alberto; Santibáñez Dávila, Víctor A.	Memorias del XVII Congreso Nacional de Robótica	Noviembre de 2015
9	Herramienta Computacional para Análisis del Comportamiento de un Giroscopio de 2 g.d.l. ante PID-PID en Cascada	Dzul, Alejandro; Cordero, Gustavo; Santibáñez, Víctor; García Delgado, Luis	Memorias del XVII Congreso Nacional de Robótica	Noviembre de 2015

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



10	Control de una UAV de Ala Fija	Dzul López, Alejandro E.; Parada Morado, Ricardo Pavel; Cordero Hernández, Gustavo Alberto; Espinoza Fraire, Arturo Tadeo	Memorias del XVII Congreso Nacional de Robótica	Noviembre de 2015
11	A Global Asymptotic Stable Quasi Variable PID Regulator for Robot Manipulators	Meza Medina, José Luis; Sifuentes Mijares, Juan	Memorias del Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2012
12	Sintonizador Difuso de Ganancias PID para un Robot Manipulador de Dos Grados de Libertad	Meza Medina, José Luis; Rodríguez Gómez, Marco Antonio	7° Encuentro de Regional de Investigadores y 6° Encuentro de Jóvenes Investigadores	Abril de 2015
13	Optimization of a Sliding Mode Controller for a Robot Manipulator via Generic Algorithms	Meza Medina, José Luis; Ovalle Gamboa, Luis Ricardo	7° Encuentro de Regional de Investigadores y 6° Encuentro de Jóvenes Investigadores	Abril de 2015
14	Modelado y Control por Modos Deslizantes con Acción Integral de un Robot Autobalanceable	Meza Medina, J.L.; Gandarilla Esparza, I.	1er Congreso Internacional de Ciencias de la Ingeniería	Marzo de 2015
15	Control Difuso Takagi-Sugeno Robusto Aplicado a un Sistema Carro-Péndulo	Llama, Miguel A.; De la Torre, Wilfredo; García Hernández, Ramón; Jurado, Francisco	Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2013

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



16	Control por Modos Deslizantes Difusos Acoplados: Aplicación Experimental a un Sistema Carro-Péndulo	Llama Leal, Miguel A.; Ruvalcaba Granados, Francisco; Ovalle Gamboa, Luis R.	Memorias del XVII Congreso Mexicano de Robótica	Noviembre de 2015
17	Modelado de un Péndulo Invertido Esférico sobre un Mecanismo de Cinco Barras	Campa, Ricardo; Soto, Israel	Memorias del Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2012
18	Sobre el Uso de Números Duales en Cinemática de Cuerpos Rígidos	Campa, Ricardo; Bernal, J.	Memorias del Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2012
19	Propuesta de Mejora al Modelo de Fricción Estática	Campa, Ricardo; Sánchez Mazuca, Sergio	Congreso Mexicano de Robótica	Octubre de 2012
20	Cinemática de Posición de un Mecanismo Paralelo tipo 3-CUP	Campa, Ricardo; Soto, Israel; Martínez, Omar	Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2013
21	Análisis de Diferentes Convenciones de Parámetros Denavit-Hartenberg	Campa, Ricardo; Bernal, Jaqueline	ISBN: 978-607-95534-8-7	2015
22	Solución de la Cinemática Directa e Inversa del Robot Paralelo Hexapod	Campa, Ricardo; Bernal, Jaqueline; Soto, Israel	Memorias del XVII Congreso Mexicano de Robótica	Noviembre de 2015

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



23	New Tuning Conditions for a Class of a Nonlinear PID Global Regulators of Robot Manipulators	Santibáñez, V.; Orrante Sakanassi, J.; Hernández Guzmán, V.	Memorias del Congreso Nacional de Control Automático	Octubre del 2014
24	Sistema de Control Electrónico Aplicado en la Navegación de un Robot Hexápodo	Santibáñez, Víctor; Ollervides, Javier; Orrante Sakanassi, Jorge; Dzul, Alejandro	Memorias del Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2012
25	Control de Seguimiento de un Giroscopio de 3 Grados de Libertad	Santibáñez, Víctor; Ornoz, Itzelle; Dzul, Alejandro	Congreso Mexicano de Robótica	2012
26	Síntesis Dimensional de un Mecanismo de Eslabones Articulado para un Exoesqueleto de Rodilla	Santibáñez, Víctor; Yong Primero, Foly; Pámanes G., J. Alfonso	XV COMROB	Octubre de 2013
27	Sobre Regulación de Posición Articular para Manipuladores Actuados por Motores de CD con Escobillas	Santibáñez, Víctor; Moreno Valenzuela, Javier; Stephens, Beatriz	Instituto Tecnológico de la Paz	Mayo de 2013
28	Control No Lineal de un Servomotor de Pasos	Santibáñez, Víctor; Ollervides, Javier; Orrante Sakanassi, Jorge; Dzul, Alejandro; Sáenz, Armando	Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2013

SEP

SECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA



29	Sistema de Control de Locomoción de un Robot Hexápodo Caminante	Santibáñez, Víctor; Ollervides, Javier; Pineda, Nadxielli; Sáenz, Armando; Dzul, Alejandro	Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2013
30	Control Servo-visual Aplicado a un Robot Seekur en un Ambiente sin Obstáculos Simulación y Experimentación	Santibáñez, Víctor; Sáenz, Armando; Ollervides, Javier; Dzul, Alejandro	Congreso Nacional de Control Automático	Octubre de 2013
31	Control en Modo Voltaje para Exoesqueleto de Rodilla	Santibáñez, Víctor; Yong Primero, Foly; N; Pámanes G., J. Alfonso	Memorias del XVI Congreso Mexicano de Robótica	Noviembre de 2014
32	Sobre Control de Seguimiento de Trayectorias de un Péndulo de Furuta vía Redes Neuronales Adaptables	Santibáñez, Víctor; Moreno Valenzuela, Javier; Puga Guzmán, Sergio	ISBN: 978-607-95534-8-7	
33	Modelado Cinemático y Dinámico de un Robot Móvil Omnidireccional de 4 Ruedas Considerando Dinámica de Actuadores	Santibáñez, Víctor; Sáenz, Armando; Bugarin, Eusebio	ISBN: 978-607-95534-8-7	
34	Sistema de Control de Locomoción de un Robot Hexápodo de 18 g.d.l.	Santibáñez, Víctor; Ollervides, Javier E.; Sáenz, Armando; Dzul, Alejandro	ISBN: 978-607-95534-8-8	

SEPSECRETARÍA DE
EDUCACIÓN PÚBLICA

35	SPD-SI Control with Simple Tuning for the Global Regulation of Robot Manipulators with Bounded Inputs	Santibáñez, Víctor; Mendoza, Marco; Zavala Río, Arturo; Reyes, Fernando	Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico	2015
36	Diseño de un Plataforma para el Control Embarcado de un Quadrotor	Santibáñez, Víctor; Ollervides, Javier E.; Sáenz, Armando; Dzul, Alejandro	Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico	2015
37	Navigation Control System of Walking Hexapod Robot	Santibáñez, Víctor; Ollervides, Javier; Orrante Sakanassi, Jorge; Dzul, Alejandro	Ninth Electronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference	2012
38	Control de Movimiento de Robots Manipuladores vía Inmersión e Invariancia: Casos Particulares	Santibáñez, Víctor; Castañeda, Fernando; Jurado, Francisco	Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico	2015
39	Control de Velocidad de un Robot Omnidireccional con Dinámica de Actuadores	Santibáñez, Víctor; Sáenz, Armando; Bugarín, Eusebio	Memorias del XVII Congreso Mexicano de Robótica	Noviembre de 2015
40	Condiciones para una Marcha Elemental del Robot NAO	Santibáñez, Víctor; Fierro, Jesús E.; Pámanes, J. Alfonso; Ruiz, Gerardo; Ollervides, Javier	Memorias del XVII Congreso Mexicano de Robótica	Noviembre de 2015
41	Control de un Robot Autobalance usando el Método del Lagrangiano Controlado	Santibáñez, Víctor; Gandarilla, Isaac	Memorias del XVII Congreso Mexicano de Robótica	Noviembre del 2015