

Curriculum Vitae

ING. OLMO ALONSO MORENO FRANCO

THE ROBOTICS INSTITUTE OF YUCATAN

olmo.moreno@TRIY.org

www.TRIY.Org

Datos Personales:

Nombre:		Olmo Alonso Moreno Franco.
Lugar de Nacimiento:		México, D.F.
Fecha de Nacimiento:		15 de Agosto de 1981.
Estado Civil:		Soltero.
Ocupación:		Director Académico: The Robotics Institute of Yucatan. http://www.triy.org/ Profesor: Universidad Modelo. http://www.unimodelo.edu.mx/ Instituto Tecnológico de Mérida. http://www.itmerida.mx/ Instituto de Educación Progresiva "The Workshop." http://www.workshop.edu.mx/
Dirección Particular:		C. 31C Num. 399 X 52 y 54, Col. Fco. De Montejo, Mérida, Yucatán, México. C.P. 97200.
	Celular:	52(9991)46-06-28.
Email:	Contacto:	olmo.moreno@triy.org
Página Web:		http://www.TRIY.org/
Formación Académica:	Superior: (2000 – 2005)	Ingeniero Electrónico en Comunicaciones. Instituto Tecnológico de Mérida. (http://Www.ItMerida.Mx).
	Posgrado: (2009-2011)	Maestría en Ingeniería Mecatrónica. Universidad Modelo. http://www.modelo.edu.mx/univ/
Cédula Profesional:		5056230

Distinciones:

Mención Honorífica en Examen de Grado de Titulación. Opción Tesis Profesional.	12 de Mayo de 2006. Tesis: "Diseño y Programación de Sistemas Embebidos para Redes Locales Ethernet".
1er Lugar en el Concurso de Ahorro de Energía.	26 de Marzo de 2007. Proyecto: "Redes Inalámbricas de Apagadores para el Ahorro de Energía".
Reconocimiento al Mérito Académico.	7 de Febrero de 2008. Instituto Tecnológico de Mérida.
1er Lugar en el Concurso de Ahorro de Energía.	23 de Abril de 2008. Proyecto: "Control Automático de Método de Ahorro de Energía para Aires Acondicionados".

Publicaciones:

El Estándar CubeSat: Herramienta de Modernización Educativa en México	<i>Autores:</i>	<i>Olmo A. Moreno-Franco¹⁻², Luis A. Muñoz-Ubando², José R. Atoche Enseñat¹</i> <i>¹Instituto Tecnológico de Mérida, ²The Robotics Institute of Yucatan</i>
	<i>Presentado:</i>	Revista Enlace Tecnológico 1, Dirección General de Educación Superior Tecnológica. México, Diciembre, 2011.
El Estándar CubeSat: Generación de Recursos Humanos para Aplicaciones Aeroespaciales	<i>Autores:</i>	<i>Olmo A. Moreno-Franco¹⁻², Luis A. Muñoz-Ubando², José R. Atoche Enseñat¹</i> <i>¹Instituto Tecnológico de Mérida, ²The Robotics Institute of Yucatan</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del X Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Octubre, 2010.
Nuevo Desarrollo en Robótica Didáctica del ITM	<i>Autores:</i>	<i>José Atoche Enseñat, José Ku Uc, Daniel Sansores Peraza, Freddy Ix Andrade, Olmo Moreno Franco.</i> <i>Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del X Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Octubre, 2010.
Cubic Satellites, Vanguard Technology Integration, an Educational Opportunity of Modernization in Mexico	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, L.A. Muñoz Ubando, P. Moreno Moren.</i> <i>Universidad Modelo, Universidad Pedagógica Nacional. The Robotics Institute of Yucatan.</i>
	<i>Presentado:</i>	3er World Summit of Knowledge Society. SPRINGER Communications in Computer and Information Science (CCIS) Series official proceedings for the conference. Septiembre 2010, Corfu, Grecia.
Mayabot, Modelo Robótico en la Educación para la Enseñanza de Nuevas Tecnologías	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco¹, R. Atoche Enseñat¹.</i> <i>¹Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Metodología de la Ciencia. Revista de la Asociación Mexicana de Metodología de la Ciencia A.C. Año 2, Número 2, Volumen 1. Enero-Junio 2010. México.
Educatrónica, Nuevas Tecnologías y Sociedad del Conocimiento: Un Enfoque Crítico	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, P. Moreno Moreno.</i> <i>Universidad Modelo, Universidad Pedagógica Nacional.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del 9º. Congreso Nacional RIDIT-Territorio-Industria-Tecnología. 2009 Políticas e Instrumentos de Innovación para una Sociedad del Conocimiento, Mérida, Yucatán, México, Octubre, 2009.
Educatronics, New Technologies and	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, P. Moreno Moreno. L.A. Muñoz Ubando.</i>

Knowledge Society: A Critical Approach		<i>Universidad Modelo, Universidad Pedagógica Nacional. The Robotics Institute of Yucatan.</i>
	<i>Presentado:</i>	Publicado en el 2° World Summit of Knowledge Society. SPRINGER Communications in Computer and Information Science (CCIS) Series official proceedings for the conference. Septiembre 2009, Creta, Grecia.
The New Informatics Technologies in Education Debate	<i>Autores:</i>	<i>P. Moreno Moreno, C. Yáñez-Márquez, O. Moreno Franco. Universidad Pedagógica Nacional, Instituto Politécnico Nacional, CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Publicado:</i>	International Journal of Technology Enhanced Learning, Issue: Volume 1, Number 4 / 2009, Pages: 327 - 341.
Switch Inteligente	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco¹, L.J. Rodríguez Escobar¹, M. Álvarez Cervera¹. ¹Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del IX Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Abril, 2009.
Control Automático de Método de Ahorro de Energía Para Aires Acondicionados	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco¹, L.J. Rodríguez Escobar¹, J. R. Atoche Enseñat¹, M. Álvarez Cervera¹. ¹Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del IX Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Abril, 2009.
Embedded Image Processing in the Blackfin Handy Board	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco¹, F. Martin², R. Atoche Enseñat³, L. Muñoz Ubando¹ ¹The Robotics Institute of Yucatan ²University of Massachusetts Lowell, Computer Science Department ³Merida Institute of Technology.</i>
	<i>Presentado:</i>	El 1er Foro Regional sobre Reconocimiento de Patrones, Robótica y Visión. Universidad Autónoma de Yucatán. Facultad de Matemáticas. Mérida, Yucatán, México. 13 de marzo de 2009.
Las Nuevas Tecnologías Informáticas en el Debate Educativo	<i>Autores:</i>	<i>P. Moreno Moreno, C. Yáñez-Márquez, O. Moreno Franco. Universidad Pedagógica Nacional, Instituto Politécnico Nacional, CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Publicado:</i>	Revista: Acción Educativa, Universidad Autónoma de Sinaloa, Facultad de Ciencias de la Educación, 9/10, Enero/Diciembre 2008.

The New Informatics Technologies in the Education Debate	<i>Autores:</i>	<i>P. Moreno Moreno, C. Yáñez-Márquez, O. Moreno Franco. Universidad Pedagógica Nacional, Instituto Politécnico Nacional, CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Presentado: First World Summit on the Knowledge Society. Por publicarse: International Journal of Knowledge and Learning No.5 en Abril 2009. Atenas, Grecia, Septiembre 2008.
Tecnologías de Innovación y Robótica, un Detonante de Oportunidades para el Estudiante Yucateco	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco.</i>
	<i>Publicado:</i>	Revista Jóvenes por Jóvenes. Secretaría de la Juventud del Estado de Yucatán. Septiembre 2008. Mérida, Yucatán, México.
MayaBot, Modelo Robótico en la Educación para la Enseñanza de Nuevas Tecnologías.	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, R. Atoche Enseñat. CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del IV Congreso Internacional de la Metodología y de la Investigación en la educación, Cd. De México, Junio 2008.
Red Inalámbrica de Apagadores para el Ahorro de Energía	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, R. Atoche Enseñat. CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Publicado:</i>	Revista del Centro de Graduados e Investigación, Instituto Tecnológico de Mérida, Año XXIV Núm. 46, 20 de Mayo de 2008, Mérida, Yucatán, México.
Control de Apagadores para el Ahorro de Energía.	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, L. Rodríguez Escobar, S. Narváez Samuel, R. Atoche Enseñat, M. Álvarez Cervera. CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VIII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Abril, 2008.
BotXila, Plataforma de Programación Visual para MayaBot.	<i>Autores:</i>	<i>O. G. Sánchez Siordia, O. A. Moreno Franco, J. R. Atoche Enseñat, A. Castillo Atoche. Cuerpo de Investigación en Sistemas Digitales, Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VIII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Abril, 2008.
La Experiencia del Torneo de Robótica Roboaluxe Y sus Presentaciones en el	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, O. Sánchez Siordia, J. R. Atoche Enseñat, O. Carvajal Espinoza, S. Narváez Samuel, H. Pinto Ávila, E. Gaxiola Sosa, L.J. Rodríguez Escobar, A. A. Castillo</i>

Estado de Yucatán.		<i>Atoche, J.E. Guillermo Castro, J.A. Can Silveira. Instituto Tecnológico de Mérida, Cuerpo de Investigación en Sistemas Digitales.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VIII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Abril, 2008.
Embedded Image Acquisition System With PicoBlaze In The Blackfin Handy Board.	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco¹, F. Martin², R. Atoche Enseñat¹ ¹CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida ²University of Massachusetts Lowell, Computer Science Department.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VIII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, México, Abril, 2008.
Visual Programming Platform for Autonomous Mobile Robots Controlled by FPGA's.	<i>Autores:</i>	<i>O. G. Sánchez Siordia, J. A. Aldana Iuit J. R. Atoche Enseñat, O. A. Moreno Franco, A. A. Castillo Atoche. Instituto Tecnológico de Mérida, Cuerpo de Investigación en Sistemas Digitales.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del Congreso de Electrónica ,Robótica y Mecánica Automotriz, Cuernavaca, Morelos, México, Septiembre, 2007.
Administrador de Registros de Información de Condiciones Térmicas.	<i>Autores:</i>	<i>A. Cortés Mánica, S. Narváez Samuel, E. Uicab Santos, O. Carvajal Espinoza, R. Atoche Enseñat, O. Sánchez Siordia, O. Moreno Franco. CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, Mex, Marzo, 2007.
Control Automático de Servicios de Auditorios.	<i>Autores:</i>	<i>O. Sánchez Siordia, O. Moreno Franco, R. Atoche Enseñat, E. Sansores Viera, C. Blanco Paz. CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, Mex, Marzo, 2007.
Diseño de Robot Móvil Omnidireccional.	<i>Autores:</i>	<i>J. R. Atoche Enseñat, O. Sánchez Siordia, O. Moreno Franco, S. Narváez Samuel, O. Carvajal Espinoza, A. Cortés Mánica, H. Pinto Ávila, E. Gaxiola Sosa, A. Collí Menchi, D. Broca López, E. Espadas Aldana, A. A. Castillo Atoche, E. Uicab Santos.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, Mex, Marzo, 2007.
Robot Móvil Inalámbrico de Exploración con	<i>Autores:</i>	<i>O. Sánchez Siordia, O. Moreno Franco, R. Atoche Enseñat CIESD – Instituto Tecnológico</i>

Visión Integrada.		<i>de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, Mex, Marzo, 2007.
Servidor de Adquisición de Datos para Centro de Meteorología Remoto.	<i>Autores:</i>	<i>O. Moreno Franco, O. Sánchez Siordia, A. Castillo Atoche, R. Atoche Enseñat CIESD – Instituto Tecnológico de Mérida.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del VII Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, Mex, Marzo, 2007.
Co-simulación de un Controlador Inalámbrico Punto Multipunto con Microcontroladores Embebidos en FPGA´s.	<i>Autores:</i>	<i>F. Quiñones Novelo, M. Martínez Escalante, O. Moreno Franco, A. Castillo Atoche y R. Atoche Enseñat.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del XX Congreso de Instrumentación (SOMI), León, Guanajuato, Méx., Octubre 2005.
Co-Simulación con MATLAB SIMULINK y Xilinx System Generator.	<i>Autores:</i>	<i>A. Castillo Atoche y O. Moreno Franco.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del 1er Congreso y Taller Internacional de Mecatrónica (AMIME), Mérida, Yucatán, Méx., Mayo 2005.
Microcontroladores Embebidos en CPLD´s y FPGA´s.	<i>Autores:</i>	<i>M. Martínez Escalante, F. Quiñónez Novelo, R. Andrade Salum, O. Moreno Franco, A. Castillo Atoche y J. Atoche Enseñat.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del 1er Congreso y Taller Internacional de Mecatrónica (AMIME), Mérida, Yucatán, Méx, Mayo 2005.
Control Digital de Posición con Acelerómetros Usando FPGA´s,	<i>Autores:</i>	<i>A. Castillo Atoche, R. Peón, R. Quijano Cetina, H. Barrios García, O. Moreno Franco y G. González Chable.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del 1er Congreso y Taller Internacional de Mecatrónica (AMIME), Mérida, Yucatán, Méx., Mayo 2005.
Monitoreo de la Contaminación por ruido con FPGA´s.	<i>Autores:</i>	<i>A. Castillo Atoche, J. Avilés Viñas, R. Quijano Cetina, H. Barrios García, O. Moreno Franco y G. González Chable.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del 1er Congreso y Taller Internacional de Mecatrónica (AMIME), Mérida, Yucatán, Méx., Mayo 2005.
Co-Simulación de Filtros Digitales através de MATLAB/SIMULINK y Xilinx System Generator.	<i>Autores:</i>	<i>A. Castillo Atoche, J. Sandoval Gío, R Chiu Nazaralá, O. Moreno Franco y G. Aguirre.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del V Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab , en Mérida.

Medición de la Contaminación por Ruido utilizando FPGA's.	<i>Autores:</i>	<i>A. Castillo Atoche, J. Avilés Viñas, R. Quijano Cetina, H. Barrios García, O. Moreno Franco y G. González Chable.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del V Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, Mex, Abril, 2005.
Control Inalámbrico con Microcontroladores Embebidos para Aplicaciones Robóticas.	<i>Autores:</i>	<i>M. Martínez Escalante, F. Quiñónez Novelo, R. Andrade Salum, O. Moreno Franco, A. Castillo Atoche y J. Atoche Enseñat.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del V Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab, en Mérida, Yucatán, Mex, Abril, 2005.
Sistema de Adquisición de Datos para la Medición de la Contaminación por Ruido.	<i>Autores:</i>	<i>A. Castillo Atoche, J. Avilés Viñas, R. Quijano Cetina, H. Barrios García, O. Moreno Franco y G. González Chable.</i>
	<i>Presentado:</i>	Memorias en extenso del Simposium bioMEMS, Tecnológico de Monterrey, Nuevo León, Marzo 2005.

Participaciones:

Mayabot, Agente Autónomo Omnidireccional Como Modelo Didáctico En La Enseñanza De Nuevas Tecnologías. Secretaría del Trabajo y Prevención Social.	Participación en el Premio Nacional de Investigación Laboral 2007 en la Categoría "Aplicada", Cd. De México.
13° Concurso Nacional de Minirobótica. IEEE - UVM.	Participación en el Torneo de Minirobótica en la categoría "Persecución" y "Lucha de Sumo", Cd. De Querétaro, México.
6° Taller Anual de Desarrolladores de CubeSats. Universidad Politécnica de California.	Participación en el 6° Taller Anual de Desarrolladores de CubeSats (Pico-Satélites) en la Universidad Politécnica de California. 22-25 de Abril, 2009. San Luís Obispo, California, estados Unidos.
7° Taller Anual de Desarrolladores de CubeSats. Universidad Politécnica de California.	Participación en el 7° Taller Anual de Desarrolladores de CubeSats (Pico-Satélites) en la Universidad Politécnica de California. 21-23 de Abril, 2010. San Luís Obispo, California, estados Unidos.
Evento Nacional de Innovación Tecnológica Instituto Tecnológico de Tuxtla Gutiérrez Chiapas.	Participación como Asesor del Robot Didáctico: X'Kuklin. Instituto Tecnológico de Tuxtla Gutiérrez Chiapas. 7 de Octubre de 2011. Tuxtla Gutiérrez, Chiapas, México.

Seminarios Impartidos:

Introducción a	<i>Congreso:</i>	VI Congreso Nacional de Ing. Eléctrica y
-----------------------	------------------	------------------------------------------

Microprocesadores Embebidos de 32 bits.		Electrónica del Mayab. CONIEEM 2006.
	<i>Fecha:</i>	Abril, 2006.
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida, Mérida, Yucatán, México.
Introducción a Microprocesadores Embebidos de 32 bits con MicroBlaze.	<i>Congreso:</i>	VII Congreso Nacional de Ing. Eléctrica y Electrónica del Mayab. CONIEEM 2007.
	<i>Fecha:</i>	Marzo, 2007.
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida, Mérida, Yucatán, México.
Curso de Titulación y Diplomado: Aplicación de Nuevas Tecnologías Digitales en Robótica.	<i>Fecha:</i>	Mayo - Junio, 2006.
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida, Mérida, Yucatán, México.
Taller de Robótica Básica. Construcción de un Robót Autónomo Segui-Línea.	<i>Fecha:</i>	Noviembre-Diciembre, 2008. Mayo-Julio, 2009.
	<i>Sede:</i>	Secretaría de la Juventud del Estado de Yucatán. Mérida, Yucatán, México.
Programación de Controladores Robóticos.	<i>Fecha:</i>	Abril, Julio, Agosto 2009. Abril, 2010.
	<i>Sede:</i>	Instituto de Robótica de Yucatán, Mérida, Yucatán, México.
Curso de Verano: Summer Robotsj	<i>Fecha:</i>	Julio, Agosto 2009.
	<i>Sede:</i>	Instituto de Robótica de Yucatán, Mérida, Yucatán, México.
Introducción a VHDL con FPGA´s.	<i>Congreso:</i>	1er Congreso de Ingeniería Universidad Modelo.
	<i>Fecha:</i>	Octubre 2009.
	<i>Sede:</i>	Universidad Modelo, Mérida, Yucatán, México.
Arduino: Tecnologías de la Información para el Desarrollo de Prototipado Veloz.	<i>Congreso:</i>	2do Congreso de Ingeniería Universidad Modelo.
	<i>Fecha:</i>	Octubre 2010.
	<i>Sede:</i>	Universidad Modelo, Mérida, Yucatán, México.
Robots Visuales (Processing).	<i>Fecha:</i>	Junio 2011.
	<i>Sede:</i>	Centro Escolar Miguel Alemán. Mérida, Yucatán, México.
PicoBlaze: Introducción a Sistemas Embebidos para FPGA´s	<i>Fecha:</i>	Noviembre 2011.
	<i>Sede:</i>	Universidad Modelo, Mérida, Yucatán, México.

Conferencias Impartidas:

Agente Autónomo Omnidireccional MayaBot.	Escuela Secundaria Estatal No.13 en la Cd. De Oxkutzcab, Yucatán, México. 10 de octubre de 2007.
Proyectos del CIESD y MayaBot.	Instituto Tecnológico Regional del Sur de la Cd. De Oxkutzcab, Yucatán, México. 15 de Noviembre de 2007.
Robótica Móvil.	Universidad Tecnológica del Sureste campus Tekax, Yucatán, México. 5 de Marzo de 2008.
El Instituto de Robótica de Yucatán (TRIY).	Festival del Sur 2009, Izamal, Yucatán, México. 25 de Julio de 2009.
Tecnologías de Innovación y Robótica: Un Detonante de Oportunidades.	Centro de Estudios Superiores CTM, Mérida, Yucatán, México. 14 de Octubre de 2009.
Robótica.	Centro Especializado en la Aplicación de Medidas para Adolescentes CEAMA. Mérida, Yucatán, México. 9 de Diciembre del 2009.
Robótica: Oportunidades en TI´s.	Sociedad Científica de Dzán. Dzan, Yucatán México. 6 de Agosto de 2010.
NAO: Laboratorio Móvil de Robótica Humanoide, Perspectivas y Alcances.	2do Congreso de Ingeniería Universidad Modelo, Mérida, Yucatán, México. 13 de Octubre de 2010.
Robótica.	Instituto Tecnológico Superior de Calkiní. Calkiní Campeche, México. 14 de Octubre de 2010.
Educatrónica: Perspectiva Tecnológica en Pedagogía.	Escuela Normal Superior de Yucatán. Mérida, Yucatán, México. 20 de Octubre de 2010.
Robótica.	Colegio de Bachilleres del Estado de Campeche, Plantel 01 Hecelchakán. Campeche, México. 25 de Noviembre de 2010.
Robótica.	Centro Educativo Latino. Mérida, Yucatán, México. 31 de Marzo de 2011.
El Estándar CubeSat: La Escuela más Cerca del Espacio.	Instituto Tecnológico de Mérida, 50 Aniversario del ITM. Mérida, Yucatán, México. 11 de Mayo de 2011.
NAO.	Centro de Estudios Superiores CTM, Mérida, Yucatán, México. 15 de Junio de 2011.

Demostración y Funcionamiento del Robot NAO.	Universidad Tec Milenio. Mérida, Yucatán, México. 5 de Octubre de 2011.
NAO: Laboratorio Móvil de Robótica Humanoide, Una Estrategia Empresarial en Vanguardia Tecnológica	3er Congreso de Ingeniería Universidad Modelo, Mérida, Yucatán, México. 18 de Noviembre de 2011.

Monografías Dirigidas:

Solución de Laberinto Para un Robot Móvil Omnidireccional Controlado con FPGA. Instituto Tecnológico de Mérida.	Josué Brain Florencio Pech. Para Optar por el Título de Ingeniero Mecánico. Titulado Marzo 2008.
Visión Artificial y Grafos de Visibilidad para el Seguimiento de Trayectorias Libres de Obstáculos de un Robot Móvil. Instituto Tecnológico de Mérida.	Luís Ferneli Esperón Segura. Para Optar por el Título de Ingeniero en Sistemas Computacionales. Titulado Abril 2008.
Visión Artificial Aplicada a la Robótica. Instituto Tecnológico de Mérida.	Gabriel Ek Chalé. Para Optar por el Título de Ingeniero Mecánico. Por Titularse 2008.
Control de Trayectorias de Robots Móviles por Visión Artificial. Instituto Tecnológico de Mérida.	Jorge Quiané Venegas. Para Optar por el Título de Ingeniero en Electrónica. Por Titularse 2008.
Robotica Industrial. Instituto Tecnológico de Mérida.	Mario Bacab Sarabia. Para Optar por el Título de Ingeniero Mecánico. Por Titularse 2008.
Introducción a la Nanotecnología. Instituto Tecnológico de Mérida.	Jesús F. Canché Quexz. Para Optar por el Título de Ingeniero Mecánico. Por Titularse 2008.

Desarrollo de Proyectos:

Concurso de Robótica de la Olimpiada Mexicana de Informática 2010. Comité Mexicano de Informática Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Coordinación del evento y logística para la Olimpiada Mexicana de Informática celebrada en la Ciudad de Mérida, Yucatán, en el mes de Octubre del 2010.
	<i>Asesores:</i>	Dr. José Ramón Atoche Enseñat. Eng. Olmo Alonso Moreno Franco.

Diseño de CubeSat con Aplicaciones Robóticas. Universidad Modelo – Instituto de Robótica de Yucatán.	<i>Descripción:</i>	Implementación de estabilizador mecatrónico en pico-satélite para futuro lanzamiento en órbita LEO.
	<i>Asesores:</i>	Dr. Luis Alberto Muñoz Ubando. (Universidad Modelo – Instituto de Robótica de Yucatán).
Control Automático de Método de Ahorro de Energía para Aires Acondicionados. Instituto Tecnológico de Mérida.	<i>Descripción:</i>	Diseño de sistema controlador para Aires Acondicionados, acoplado un método de ahorro de energía en le modelo de automatización.
	<i>Asesores:</i>	Dr. José Ramón Atoche Enseñat. (CIESD - ITM).
Procesamiento de Imágenes a través del Núcleo PicoBlaze en la Blackfin Handy Board. CIESDITM – Computer Science Dep. UMASS Lowell.	<i>Descripción:</i>	Diseño e implementación de algoritmos y descripción de hardware para el procesamiento embebido de imágenes en la tarjeta de desarrollo Blackfin Handy Board.
	<i>Asesores:</i>	Dr. Fred G. Martin. (UMASS Lowell). Dr. José Ramón Atoche Enseñat. (CIESD - ITM).
Concurso de robótica de la Olimpiada Mexicana de Informática 2007. Comité Mexicano de Informática Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Coordinación del evento y logística para la Olimpiada Mexicana de Informática celebrada en la Ciudad de Torreón, Coahuila, en el mes de Mayo del 2007.
	<i>Asesores:</i>	Dr. José Ramón Atoche Enseñat. M.C. Alejandro Arturo Castillo Atoche.
Controlador de Iluminación y Energía en Redes para Ahorro de Energía Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	El controlador de iluminación y energía esta compuesto por un programador de apagadores y conmutadores de corriente, los cuales se programan y monitorean a través de redes inalámbricas. Este sistema esta enfocado a la domótica industrial y al ahorro de energía.
Construcción de una Cámara Digital con Preprocesamiento de Imágenes con FPGA´s Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Construcción de cámara digital con sensor de video CMOS y un FPGA para realizar preprocesamiento de imágenes dentro del FPGA, generando filtros de colores y bordes.
	<i>Asesores:</i>	M.C. José Ramón Atoche Enseñat. Ing. Mario Chirinos Colunga.
Concurso de robótica de la Olimpiada Mundial de Informática 2006. Comité Mexicano de Informática Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Coordinación del evento y diseño de hardware para módulos de control de robots móviles. Asesoría de diseño software para procesadores embebidos de 32 bits en FPGA´s de Xilinx.
	<i>Asesores:</i>	M.C. José Ramón Atoche Enseñat. M.C. Alejandro Arturo Castillo Atoche.
Estudio de la trayectoria de escape de camarones. Unidad del mar de Sisal: UNAM Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Diseño y programación de algoritmos de tratamiento de imágenes para la identificación de formas y trayectorias en lenguaje C y HDL.
	<i>Asesores:</i>	M.C. José Ramón Atoche Enseñat. M.C. Alejandro Arturo Castillo Atoche. Dr. Xavier Chiappa Carrara.

		Dr. Nuno Simoes.
ITM RoboCup Small Size League. Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Diseño y programación de robots móviles para equipos de fútbol del torneo RoboCup en la liga Small Size, utilizando FPGA's de Xilinx.
	<i>Asesores:</i>	M.C. José Ramón Atoche Enseñat. M.C. Alejandro Arturo Castillo Atoche.
Comunicación ethernet en microcontroladores embebidos de 32 bits. Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Diseño y programación de algoritmos de comunicación FPGA – PC en lenguaje C y HDL a través del puerto ethernet.
	<i>Asesores:</i>	M.C. José Ramón Atoche Enseñat. M.C. Alejandro Arturo Castillo Atoche. Br. Oscar Sánchez Siordia.
Sistemas de Adquisición de Datos para Transmisión de Audio Digital en RF. Instituto Tecnológico de Mérida	<i>Descripción:</i>	Diseño y programación de algoritmos para digitalización de audio y formatos de tramas para dispositivos de comunicación RF.

Estancias:

Computer Science Department, University of Massachusetts Lowell. Verano Científico.	Estancia de investigación durante el verano del 2007 en el Departamento de Ciencias Computacionales de la Universidad de Massachusetts Lowell, supervisado por el Dr. Fred G. Martin. El proyecto en desarrollo esta enfocado al tratamiento digital de imágenes a través de dispositivos lógicos programables. La estancia tuvo una duración de 9 semanas con excelentes resultados.
-----------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

Seminarios Cursados:

Cirugía Asistida por Computadora y Análisis de Imágenes Médicas.	<i>Expositor:</i>	Dr. Leo Joskowics.
	<i>Sede:</i>	Universidad Mayab-Anahuac. Yucatán, México. Septiembre 2009
	<i>Duración:</i>	16hrs.
Texas Instruments - Taller de Evaluación de Procesadores Digitales de Señales (DSP).	<i>Expositor:</i>	Dr. Aldo Orozco (CINVESTAV Guadalajara).
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida. Mérida, Yucatán, México. Mayo 2005
	<i>Duración:</i>	8hrs.
Seminario PICBASIC.	<i>Expositor:</i>	Ing. Alejandro Castillo Atoche. (Instituto Tecnológico de Mérida, Depto. Sistemas Digitales)
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida. 5º Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab (CONIEEM 2005). Mérida, Yucatán, México. Abril 2005

	<i>Duración:</i>	10hrs.
Curso Diseño Digital con FPGAs.	<i>Expositor:</i>	Ing. Alejandro Castillo Atoche. (Instituto Tecnológico de Mérida, Depto. Sistemas Digitales)
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida, Mérida. Mérida, Yucatán, México. Agosto 2004 – Enero 2005.
	<i>Duración:</i>	120hrs.
Seminario COP 8.	<i>Expositor:</i>	
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida, Mérida. 4º Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab (CONIEEM 2004). Mérida, Yucatán, México. Abril 2004.
	<i>Duración:</i>	30hrs.
Seminario MATLAB.	<i>Expositor:</i>	Ing. Víctor Sandoval Curmina. (ITM).
	<i>Sede:</i>	Instituto Tecnológico de Mérida. 4º Congreso Nacional de Ingeniería Eléctrica y Electrónica del Mayab (CONIEEM 2004). Mérida, Yucatán, México. Abril 2004
	<i>Duración:</i>	30hrs.
Seminario Sound System Design.	<i>Expositor:</i>	Pat Brown (SynAudCon) y Juan Perches (Hermes Music). Rane Corporation, Crown Internacional, SynAudCon y Hermes Music México.
	<i>Sede:</i>	Ciudad de Cancún, Q. Roo, México. Junio 2001.
	<i>Duración:</i>	16hrs.
Seminario Sound System Operation.	<i>Expositor:</i>	Pat Brown (SynAudCon) y Juan Perches (Hermes Music). Rane Corporation, Crown Internacional, SynAudCon y Hermes Music México.
	<i>Sede:</i>	Ciudad de México. Julio 1999.
	<i>Duración:</i>	16hrs.
Curso Interpretación Ambiental para Guías de Servicios Turísticos en el Parque Nacional Arrecifes de Puerto Morelos.	<i>Expositor:</i>	David Gutiérrez Carbonell (SEMARNAP). Parque Nacional Isla Convoy, Instituto de Ecología y Parque Marino Nacional.
	<i>Sede:</i>	Puerto Morelos, Q. Roo, México. Marzo 1999.
	<i>Duración:</i>	24 Hrs.

Conocimientos:

Idiomas.	Inglés. TOEFL Score 537
-----------------	----------------------------

Software.	<ul style="list-style-type: none"> • Diseño esquemático y PCB de circuitos electrónicos (Orcad Capture y Layout). • Simulación de circuitos (PSPICE). • Diseño de planos (Autocad). • Programación en C. • Programación de Microcontroladores PIC. (MPLAB, PICBASIC, C++). • Diseño Digital y simulación (Active HDL). • Síntesis e Implementación Digital (ISE Foundation). • Tratamiento de Imágenes y Co-simulación de Hardware. (MATLAB, Simulink y Xilinx System Generator). • Microcontroladores Embebidos (PicoBlaze y MicroBlaze). • Processing.
Hardware.	<ul style="list-style-type: none"> • Familia de Microcontroladores Microchip (PIC). • Implementación de Diseño Digital en FPGA´s y CPLD´s de Xilinx. • Arduino. • Handy Board. • Blackfin Handy Board.

Experiencia Laboral

Instituto Tecnológico de Mérida. Profesor. (Ingeniería Electrónica). (Ingeniería Mecánica).	<i>Periodo:</i>	Febrero 2010 – Actualmente.
	<i>Dirección:</i>	Av. Tecnológico km. 4.5, C.P. 97118, Mérida, Yucatán, México. Teléfono (9999) 44-81-13, Fax (9999) 44-81-81.
	<i>Asignaturas:</i>	Análisis de Circuitos Eléctricos I. (2010 A). Controladores Lógicos Programables (2011A). Programación I (2010 - 2012). Programación Estructurada (2011 - 2012). Programación Visual (2011 - 2012). Electrónica (2011B).
Universidad Modelo. Profesor. (Ingeniería Mecatrónica). (Ingeniería Biomédica). (Ingeniería Automotriz). (Ingeniería Industrial).	<i>Periodo:</i>	Enero 2010 – Actualmente.
	<i>Dirección:</i>	Carretera Antigua a Cholul, 200mts después de Periférico, Mérida, Yucatán, México. Teléfono (9999) 30-19-00, Fax (9999) 30-19-10.
	<i>Asignaturas:</i>	Optoelectrónica. (2010 - 2012). Robótica. (2010 - 2012). Electrónica Análoga. (2010 - 2012). Interfases Digitales. (2010 - 2011). Microcontroladores. (2010 - 2011). Electrónica Digital II (2011B).
The Robotics Institute of Yucatán (TRIY). Director Académico.	<i>Periodo:</i>	Enero 2009 – Actualmente.
	<i>Dirección:</i>	C60 # 301 X 19 y 17, Col. Revolución, C.P. 97118, Mérida, Yucatán, México. Teléfono (9999) 41-86-48.
Instituto de Educación	<i>Periodo:</i>	Enero 2009 – Actualmente.

<p>Progresiva. Instructor de Robótica.</p>	<p><i>Dirección:</i></p>	<p>C46 # 317 X 19 y 17, Col. Ampliación Revolución, C.P. 97110, Mérida, Yucatán, México. Teléfono (9999) 41-89-00.</p>
<p>Secretaría de la Juventud del Estado de Yucatán. Instructor de Robótica.</p>	<p><i>Periodo:</i></p>	<p>Noviembre 2008 – Junio 2009.</p>
	<p><i>Dirección:</i></p>	<p>C64 # 460 X 53 y 5517, Col. Centro, C.P. 97000, Mérida, Yucatán, México. Teléfono (9999) 23-86-10.</p>
<p>Cuerpo de Investigación en Sistemas Digitales CIESD - ITM Investigador.</p>	<p><i>Periodo:</i></p>	<p>Enero 2004 – Enero 2008.</p>
	<p><i>Dirección:</i></p>	<p>Av. Tecnológico km. 4.5, C.P. 97118, Mérida, Yucatán, México. Teléfono (9999) 44-81-13, Fax (9999) 44-81-81.</p>
<p>HV Sistemas y Potencia S.A. de C.V. Oficina de Diseño de Sistemas Integrales. Asistente de Diseño en Autocad.</p>	<p><i>Periodo:</i></p>	<p>Julio – Octubre 2001.</p>
	<p><i>Dirección:</i></p>	<p>Calle 29, No. 95, Interior E, entre 14 y 16, Mérida, Yucatán, México. Teléfono: (9999) 810786 y 810822.</p>
<p>Parque Xcaret. Departamento de Audio. Técnico de Audio.</p>	<p><i>Montaje para:</i></p>	<p>Gilberto Gless. Nuestra Belleza Quintana Roo. Ana Belén y Víctor Manuel. Alejandro Filio. Xcaret de Noche.</p>
	<p><i>Dirección:</i></p>	<p>Carretera Federal 307 Chetumal-Pto. Juárez Km. 282 No.307, Municipio Solidaridad, Q. Roo, México. Teléfono: (9848)715200.</p>