

Curriculum Vitae

Carlos Rodríguez Lucatero

Doctor en Informática (Ciencias Computacionales)

OFICINA

Av. Vasco de Quiroga 4871,
CP. 05348, Mexico D.F.
Torre III, Piso 6
UAM Unidad Cuajimalpa
Departamento de Tecnologías
de la Información

profesor.lucatero@gmail.com

crodriguez@correo.cua.uam.mx

Estudios

- [1991 - 1994] Disertación doctoral en la Universidad de Paris VI (Jussieu),
El 14/sep/1994. Mention très honorable
- [1991] DEA en Ciencias Computacionales IA & reconocimiento de formas,
con especialidad en Robótica en la Universidad de Paris VI (Jussieu).
- [1990 - 1991] Enstancia del DEA en Ecole Nationale Supérieure de Techniques
Avancées (ENSTA).
- [1981 - 1986] Carrera de Ingeniero en computación
Facultad de Ingeniería de la
Universidad Nacional Autónoma de México (UNAM)
Mención honorífica.
- [1978- 1980] Preparatoria #4 de la UNAM Mención honorífica.

Experiencia profesional

- [2011 a la fecha] Profesor Titular C UAM-C Depto. TDI
Cursos a nivel licenciatura de Matemáticas
Discretas II(P09), Lógica y programación lógica(O09),
Matemáticas Discretas I(I10), TEORIA DE AUTOMATAS
Y LENGUAJES FORMALES(P10), Matemáticas Discretas I(P10),
Introducción al pensamiento matemático(O10), Matemáticas
Discretas I (I11).
- [2009- oct.2011] Profesor Invitado Titular A UAM-C Depto. TDI

- Cursos a nivel licenciatura de Matemáticas Discretas II (P09), Lógica y programación lógica (O09), Matemáticas Discretas I (I10), TEORIA DE AUTOMATAS Y LENGUAJES FORMALES (P10), Matemáticas Discretas I (P10), Introducción al pensamiento matemático (O10), Matemáticas Discretas I (I11).
- [2005-2009] Profesor-Investigador del Departamento de Física y Matemáticas
 Universidad Iberoamericana A.C. Campus Cd. de Mexico
 Profesor Titular en los cursos de
 A nivel licenciatura de
 Cálculo II (en varias variables), Cálculo III (Ecuaciones diferenciales), y Análisis Numérico.
- Profesor-Investigador de la licenciatura en Tecnologías y sistemas de Información de la UAM Cuajimalpa del curso de Matemáticas Discretas II el periodo P09 y en el trimestre O09 , curso de lógica y programación lógica
- [1995-2005] Profesor-Investigador del Depto. de Ciencias Computacionales en Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey Campus Estado de México y Campus Ciudad de México.
 Profesor Titular en los siguientes cursos a nivel Maestría en Ciencias Computacionales y licenciatura en Ingeniería
 Introducción a la Inteligencia Artificial,
 Inteligencia Artificial Avanzada, Análisis de algoritmos, Lógica Computacional, Teoría de la computación, Planificación de movimientos de robots, Lenguajes de programación
 Sistemas Multiagentes y Visión Computacional
- [1992 - 1994] Asistente de profesor en el ENSTA en Lógica, lenguaje C y Robótica, responsable del entrenamiento de algunos becarios.
- [1992 - 1994] Coordinador en el desarrollo de programas del un robot en el ENSTA (un Robuter de Robosoft).
- [1990 - 1991] Estudiante del DEA Paris VI y becario en el ENSTA.
- [1987 - 1989] Jefe de depto. De cómputación: Desarrollo de programas en bases de datos para una empresa del Grupo industrial Vitro llamada Silicatos y Derivados S.A.
- [1985 - 1986] Consultor : Desarrollo de programas
- [1985 - 1986] Asistente de investigación en el Instituto de Ingeniería Universidad Nacional Autónoma de México (UNAM)

Publicaciones

Autores : Marion, J.L. , Rodriguez-Lucatero Carlos y de Rougemont, M.

Título : *The evaluation of strategies in motion planning with uncertainty (ISSN 1050-4729/94)*

Congreso : IEEE Robotics & Automation en San Diego California, pags.1567-1573

Año :1994

Index INSPEC (IEEEExplore), Portal de ACM, DBLP

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : *Evaluation, Existence and Optimization of reactive strategies in motion planning with uncertainty*

Congreso : International Symposium on Artificial Intelligence october 1995, Monterrey N.L.,pags.170-176

Año :1995

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : *Approximation of optimal reactive strategies in motion planning with uncertainty*

Congreso : 4th International Congreso on Robotics and Manufacturing , Agosto 1996, Honolulu Hawaii USA.

Año :1996

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : *Evaluation, Existence and Optimization of reactive strategies in motion planning with uncertainty (ISSN 0957-4174/97)*

Revista : Expert Systems with Applications, An International Journal, Vol. 12, Number 1,pags.147-152, 1997

Editor: Pergamon, Elsevier Ltd.

Año :1997

Index:Science Citation Index ISI Web, ScienceDirect, SCOPUS Elsevier B.V.

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos & Santiago Jose Luis

Título : *Knowledge Discovery in very large Data Bases using PAC-learning algorithms*

Publicación:Proceedings of the 4th World Congress on Expert Systems, vol.2, pags.569-575

Año :1998

Autores : Rodríguez Lucatero Carlos, Sánchez V. Jesus & Castillo V. Sergio

Título : *Application of AOP for modeling a flexible manufacturing cell (ISBN 3-540-64768-6)*

Publicación:Lecture notes in AI 1456, Collective Robotics,Proceedings CRW98 Paris Francia, pags.48-60

Año :1998

Index: Science Citation Index ISI Web, DBLP, EBSCO Springer Link

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos, Sánchez V. Jesus & Castillo V. Sergio

Título : *Aplicación de AOP a la Modelación de una Celda de Manufactura Flexible y Tolerante a fallas.* (pag 349-360), Memorias TAINA (Taller de Inteligencia Artificial COMPUMEX IPN) (nov.4,5 y 6 de 1998)

Año :1998

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos, Sánchez V. Jesus & Castillo V. Sergio

Título : *Application of AOP for modeling a flexible manufacturing cell (ISBN 0-8186-8500-X/98)*

Publicación:Poster ICMAS98 Paris Francia, pags.461-462

Año :1998

Index DBLP

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos & Castillo V. Sergio

Título : *Modeling a fault tolerant flexible manufacturing cell as a multiagent system under agent oriented programming.*

Publicación:Proceedings BITWORLD2000 Universidad Iberoamericana, Track 14 Artificial Intelligence

Año :August 2000

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : *Sistemas escalables paralelos y distribuidos para el descubrimiento de conocimiento en bases de datos*

Publicación:Proceedings CLEI2001, Merida Venezuela

Año :September 2001

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : *Limitaciones teóricas de la paralelización de algoritmos de descubrimiento de conocimiento en bases de datos.*

Publicación:Proceedings MICAI/TAINA2002 Workshop on Logic and Theoretical Computer Science, Mérida Yucatan México, Capítulo Lógica y Computación, pags. 77-85

Año :April 2002

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título :Limitaciones teóricas de la paralelización de algoritmos tipo KDD en minería de datos y propuesta de método alternativo.

Publicación:Proceedings IBERAMIA2002 Sevilla Spain, pags.219-228

Año :Noviembre 2002

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : Theoretical limitation for parallelizing KDD based algorithms for Datamining and proposal of an alternative approach.

Publicación:Proceedings IKS2002 St. Thomas Virgin Islands U.S.A.

Año :Noviembre 2002

Index Acta Press

Autores : Cèsar A. Coutiño,Luis A. Tavera,Jose A. Torres, & Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : Heuristic Method to Develop a Stock Index for the Mexican Stock Exchange

Publicación:Proceedings IKS2002 St. Thomas Virgin Islands U.S.A.

Año :Noviembre 2002

Index Acta Press

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : *Efficient parallelization of learning algorithms with applications to datamining (ISBN 0-88986-349-0)*

Publicación: Proceedings IASTED CST2003 Cancún México, pags.131-134

Año: May 2003

Index CSA Illumina, Acta Press, SCOPUS Elsevier B.V.

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos

Título : Approximation of Optimal reactive strategies in motion planning with uncertainty

Publicación: Workshop RUR of IJCAI2003 Acapulco México

Año: August 2003

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos, Rafael Lozano & Alvaro de Albornoz

Título : *On multi-robot communication and behavior using a Multi-agent System approach*

Publicación: AAYSMA Workshop on Intelligent Computing of the MICAI2004 México, pags. 222-229

Año: April 2004

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos, Rafael Lozano & Alvaro de Albornoz

Título : *Robot tracking problem as a repeated game*

Publicación: IAAI Workshop on Intelligent Computing of the MICAI2004 México, pags. 59-66

Año: April 2004

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos, Rafael Lozano & Alvaro de Albornoz

Título : *A game theory approach to the robot tracking problem*

Publicación: Proceedings ISPRA WSEAS Congreso Salzburg Austria

Año: October 2004

Autores : Rodriguez-Lucatero Carlos, Rafael Lozano & Alvaro de Albornoz

Título : *A game theory approach to the robot tracking problem (ISSN 1109-2750)*

Publicación: Journal WSEAS Transactions on Computers, Issue 4 Vol. 3, ISSN 1109-2750, pags 862-869

Index CSA Illumina

Año: February 2004

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero & Rafael Lozano Espinosa

Título : APPLICATION OF AUTOMATA LEARNING ALGORITHMS TO ROBOT MOTION TRACKING

Publicación: Journal WSEAS Transactions on Systems, Issue 1 Vol. 4, ISSN 1109-2777, pags 122-127

Año: January 2005

Index: SCOPUS Elsevier B.V.

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero

Título : Disponibilidad científico-técnica de la sociedad y la Universidad

Publicación: Coloquio “La Universidad en México hoy y mañana
Seminario Universidad sin Condición”. Universidad Iberoamericana Campus Sta. Fé

Año: Mars 2005

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero, Michel de Rougemont & Rafael Lozano Espinosa

Título : ROBUSTNESS AND RELIABILITY FOR DATABASES AND ROBOTICS

Publicación: Journal WSEAS Transactions on Computers, Issue 10 Vol. 4, ISSN 1109-2750, pags 1278-1288

Index : CSA Illumina, SCOPUS Elsevier B.V.

Año: October 2005

Autores : Félix Orlando Martínez Ríos & Carlos Rodríguez Lucatero

Título: *Sistema multiagentes para la solución cooperada de problemas en ambientes multirobóticos*

Publicación: Congreso COMROBOT2005 Universidad Panamericana

Año: October 2005

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero

Título: A GAME THEORY APPROACH TO THE ROBOT MOTION TRACKING PROBLEM (ISSN 1870-4069)

Publicación: Journal Research in computing Science Advances in Artificial Intelligence Vol.20, pags 145-154

ISSN 1665-9899

Año: May 2006

Index: Latinindex, Periodica

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero

Título: THE PROBLEM OF ROBOT RANDOM MOTION TRACKING LEARNING ALGORITHMS

Publicación: Proceedings ISPRA2007 WSEAS, pags.219-224

Año: January 2007

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero

Título: THE PROBLEM OF ROBOT RANDOM MOTION TRACKING LEARNING AND QUANTUM ALGORITHMS

Publicación: Journal Research in Computing Science Advances in Computer Science and Engineering, Vol.34
ISSN 1870-4069, pag 209-221

Index: Latinindex, Periodica

Año: May 2008

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero

Título: Application of ϵ -testers algorithms under sketch calculation model in robot navigation problems
(ISSN: 1790-2769, ISBN: 978-960-474-097-0)

Publicación: Proceedings 13th WSEAS CSCC Congreso Rodas Grecia

Año: Julio 2009

Index :CSA Illumina, SCOPUS Elsevier B.V.

Autores : Carlos Rodríguez Lucatero

Título: Application of ϵ -testers algorithms under sketch and streaming calculation model in robot navigation

Publicación: Journal WSEAS Transactions on Computers, Issue 9 Vol. 8, ISSN 1109-2750, pags 1484-1493

Año: Septiembre 2009

Index :CSA Illumina, SCOPUS Elsevier B.V.

Autores : G. Fernandez Anaya, C. Rodríguez Lucatero, J. J. Flores-Godoy, C. Miranda-Reyes

Título: Preservation of Synchronization in Dynamical Systems via Lyapunov Methods

Publicación: Journal WSEAS Transactions on Circuits and Systems, Issue 4 Vol. 9, ISSN 1109-2734, pags 248-257

Año: Abril 2010

Index :CSA Illumina, SCOPUS Elsevier B.V.

Autores : Carlos Rodriguez Lucatero y Roberto Bernal Jaquez

Título: Virus and Warning Spread in Dynamical Networks

Publicación: <http://arxiv.org/abs/1010.2783>, Cornell University Library

Año: Octubre 2010

Autores : Carlos Rodriguez Lucatero y Roberto Bernal Jaquez

Título: Virus and Warning Spread in Dynamical Networks

Publicación: Advances in complex systems, World Scientific Journals

Año: Aceptado 8 de abril de 2011

Index :Science Citation Index ISI Web, JCR

Autores : Carlos Rodriguez Lucatero, Luis Alarcon, Roberto Bernal Jaquez y Alexander Schaum

Título: Decision dynamics in complex networks subject to mass media and social contact transmission mechanisms

Publicación: <http://arxiv.org/abs/1210.8193>, Cornell University Library

Año: Octubre 2012

Autores : Roberto Bernal Jaquez, Alexander Schaum, Carlos Rodriguez Lucatero y Luis Alarcon

Título: Stability Analysis for virus spreading in complex networks with quarentine

Publicación: Publicaciones Matematicas del Uruguay

Año: 2013

Index :Zentralblathmath

Título

Markov process based saturated Output-Feedback control design for virus extinction in complex networks

Autores

C. Rodriguez Lucatero A. Schaum, L. Alarcon Ramos,R. Bernal Jaquez

2013**Fecha de publicación**

Nombre de la conferencia

CIRC2013

Páginas

84-89

Editor

Instituto Tecnologico de la Paz, Mexico

Título

UAM at INEX 2012 Relevance Feedback Track: Using a Probabilistic Method for Ranking Refinement*

Autores

Esaú Villatoro-Tello, Christian Sánchez-Sánchez, Héctor Jiménez-Salazar, Wulfrano A Luna-Ramirez, Carlos Rodriguez-Lucatero

Fecha de publicación

2012/9/17

Nombre de la revista

The proceedings, published after the Workshop, is the authoritative reference for the work done at INEX.

Páginas

56

Autores :R. Bernal Jaquez,A. Schaum, L. Alarcon Ramos y C. Rodriguez Lucatero
Título:Stability analysis for virus spreading in complex networks with randomly individualised quarantine rate

Congreso:Proceedings IC-MSQUARE Praga
Fecha: Octubre 2013

Autores : Carlos Rodriguez Lucatero
Book: Advances in Robot Navigation
Chapter title: Application of Streaming algorithms and DFA learning for approximating solutions to problems in Robot navigation (Aceptado 23 de marzo de 2011)
Index:Netlibrary, IntechOpen, Scirus, Worldcat, Google Scholar
ISBN: 979-953-307-007-9

[Analysis of some Epidemic Models in complex networks and some ideas about isolation strategies](#)
CR Lucatero 2021
arXiv preprint arXiv:2101.00526

[Analysis of some Epidemic Models in complex networks and some ideas about isolation strategies](#)
C Rodriguez Lucatero 2021
arXiv e-prints, arXiv: 2101.00526

[Probability, Combinatorics and Control](#)
NA Makhutov, MM Gadenin, DO Reznikov, SV Maslov, I Razumovskiy, ... 1 2020
InTech

[Combinatorial Enumeration of Graphs](#)
CR Lucatero 2019
Combinatorics and Probability, 1-24

[Use of Enumerative Combinatorics for Proving the Applicability of an Asymptotic Stability Result on Discrete-Time SIS Epidemics in Complex Networks](#) 2019
CR Lucatero, LAA Ramos
Mathematics 7 (1), 30

[Use of Enumerative Combinatorics for proving the applicability of an asymptotic stability result on discrete-time SIS epidemics in complex networks](#) 1 2019
C Rodríguez Lucatero, LA Alarcón Ramos
Mathematics 7 (1), 30

[Use of Enumerative Combinatorics for proving the applicability of an asymptotic stability result on discrete-time SIS epidemics in complex networks](#) 2018
CR Lucatero, LA Ramos
arXiv preprint arXiv:1811.08280

[Modelling and Simulating a Opinion Diffusion on Twitter Using a Multi-agent Simulation of Virus Propagation](#) 2017
CR Lucatero
Mexican International Conference on Artificial Intelligence, 102-119

[The Moser's formula for the division of the circle by chords problem revisited](#) 1 2017
C Rodriguez-Lucatero
arXiv preprint arXiv:1701.08155

[Measuring Influence on Twitter Using Text and User Relationships](#) 2017
GR Carlos Rodriguez Lucatero
Research in Computing Science 144, 167-178

[EL MODELO EDUCATIVO DE LA UAM CUAJIMALPA 10 AÑOS DE VIDA](#) 2015

VFCMFOC Alejandra García Franco, Abel García Nájera, Felipe Aparicio Platas ...
Coleccion una decada, 51

[El modelo educativo de la UAM Cuajimalpa desde la perspectiva de los estudiantes](#)

GH Zamora, TM Olivos, MF Orozco
UAM coleccion una decada

2015

[High Level Features for Detecting Source Code Plagiarism across Programming Languages.](#)

A Ramírez-de-la-Cruz, G Ramírez-de-la-Rosa, C Sánchez-Sánchez, ...
FIRE Workshops, 10-14

9 2015

[Sistema multiagente integrador de bibliotecas digitales](#)

C SANCHEZ SANCHEZ, H JIMENEZ SALAZAR, ... 1 2015
Mexico: National Polytechnic Institute

[UAMCLyR at RepLab 2014: Author Profiling Task.](#)

E Villatoro-Tello, G Ramírez-de-la-Rosa, C Sánchez-Sánchez, ... 8 2014
CLEF (Working notes), 1547-1558

[Message survival and decision dynamics in a class of reactive complex systems subject to external fields](#)

CR Lucatero, A Schaum, LA Ramos, R Bernal-Jaquez
Physica A: Statistical Mechanics and its Applications 405, 338-351

2 2014

[Stability analysis for virus spreading in complex networks with quarantine and non-homogeneous transition rates](#)

LA Alarcon-Ramos, A Schaum, CR Lucatero, RB Jaquez
Journal of Physics: Conference Series 490 (1), 012011

3 2014

[Continuous-time Markov-Chain-based control for SIS epidemics in complex networks](#)

A Schaum, L Alarcon-Ramos, R Bernal, C Rodriguez, J Alvarez
Proceedings of the 2014 International Conference on Circuits, Systems and ...

3 2014

[UAMCLyR at replab 2014: author profiling task: notebook for repLab at CLEF 2014](#)

E VILLATORO TELLO, AG RAMIREZ DE LA ROSA, ...

2014

[Uam@ socio 2014: Detection of source code reuse by means of combining different types of representations](#)

A Ramirez-de-la Cruz, G Ramirez-de-la Rosa, C Sánchez-Sánchez, ...
FIRE [4]

Asistencia a Congresos

Celebración de los 40 años de la computación en México Congreso General de Cómputo
[cómputo.98@mx](#) México D.F. 1998

Ponencia: Aplicación de AOP a la modelación de una celda de manufactura flexible y tolerante

Participación en la VIII Iberoamerican Conference on artificial Intelligence
(November 12-15, 2002, Sevilla, Spain)

IBERAMIA2002

Participation IKS2002 (IASTED International Conf. on Information and Knowledge Sharing)

Título: Theoretical Limitations for parallelizing KDD based algorithms for Data Mining and
Proposal of an alternative approach (St.Thomas Virgin Islands USA November 2002)

CORE2008 CIC-IPN México D.F. 28 a 30 de Mayo de 2008

9th Conference on Computing

Título: The problem of Robot Random Motion tracking learning an Quantum Algorithms

Seminario de Investigación del Depto. De Tecnologías de la Información UAM-C (29/06/2009)
Título: Application of e-testers algorithms under sketch calculation model in robot navigation
Problems

Seminario Posgrado de Ciencias y Tecnologías de la Información UAM-I (18/11/2010)
Título: Application of streaming algorithms and DFA learning for approximating solutions
to problems in robot navigation

INAOE VII Taller de Tecnologías del Lenguaje Humano Puebla, México 21 a 22 de octubre 2010
Título: Similitud de Servicios Web Basada en clasificación y emparejamiento de descripciones

Proyectos de Investigación

Responsable.- Dr.Carlos Rodríguez Lucatero
Título.- Sistemas escalables paralelos y distribuidos para el descubrimiento de conocimiento en bases de datos.
Financiamiento.-ITESM CCM
Años .- August 2001-August 2002
Número de proyecto.- 32385
Status.- Terminado

Responsable.- Dr.Carlos Rodríguez Lucatero
Título.- Diseño de funciones de percepción y de planificación para la navegación de un robot móvil en interior
Financiamiento.-CONACyT
Años .- October 2002-December 2003
Número de proyecto.- J34670-A
Status.- Terminado

Miembro.- Dr.Carlos Rodríguez Lucatero
Título.- Red temática tecnologías de la información CONVOCATORIA 2009-2
Financiamiento.-CONACyT
Años .- 2009 a la fecha
Solicitud:126003

Dirección de tesis y trabajos de fin de carrera.

Estudiante: LUIS IGNACIO ORTIZ VILLASEÑOR
Título de tesis: *ASISTENTE PARA INCREMENTAR LA PRODUCTIVIDAD HUMANA A TRAVES DE LA RECUPERACIÓN DE INFORMACIÓN RELEVANTE AL CONTEXTO*
Nivel: Master Degree in Computer Science
Año: May 1999

Estudiante: SERGIO LUIS CASTILLO VALERIO
Título de tesis: *DISEÑO DE LOS AGENTES DEL CONTROLADOR INTELIGENTE DISTRIBUÍDO PARA LA CELDA DE MANUFACTURA FLEXIBLE DEL ITESM CAMPUS ESTADO DE MEXICO*

Nivel: Master Degree in Computer Science
Año: June 2000

Estudiante: HECTOR AGUILAR MACÍAS

Título de tesis: *ECROM-ESPECIFICACIÓN PARA CONTROL REMOTO DE OBJETOS MECÁNICOS APLICACIÓN PARA LABORATORIOS VIRTUALES DE ROBÓTICA*

Nivel: Master Degree in Computer Science
Año: December 1998

Estudiante: GABRIEL BARRERA DELGADILLO

Título de tesis: *APLICACIÓN DE AUTENTIFICACIÓN PARA EL COMERCIO ELECTRÓNICO SEGURO UTILIZANDO UN PROTOCOLO ZERO KNOWLEDGE PARA LA AUTENTIFICACIÓN*

Nivel: Master Degree in Computer Science
Año: October 1998

Estudiante: EDUARDO ALEJANDRO TUBERT BROHMAN

Título de tesis: *SÍNTESIS ORGÁNICA ASISTIDA POR COMPUTADORA*

Nivel: Master Degree in Computer Science
Año: May 2001

Estudiante: DAVID HEBERT DEL VALLE PANIAGUA

Título de tesis: *MODELO PARA LA TOMA DE DECISION EN PORTAFOLIOS DE INVERSION CON ACCIONES USANDO ALGORITMOS GENETICOS*

Nivel: Ph.D. in BA
Año: July 2002

Estudiante: FELIX ORLANDO MARTINEZ RIOS

Título de tesis: *PLANEACION EN AMBIENTES MULTIROBOTICOS CON UN ENFOQUE DE SISTEMAS MULTIAGENTES*

Nivel: Master Degree in Computer Science
Año: 2005

Estudiante: JERONIMO VAZQUEZ OLAVARRIETA

Título de tesis: *DEMOSTRACIÓN MEDIANTE SIMULACIÓN DE AUTOENSAMBLE MOLECULAR*

Nivel: Licenciatura en Ingeniería Física
Año: 2009

Reconocimientos de pares

- Candidato a Investigador Nacional del SNI 1995 a 1998
- Apoyo PROMEP NPTC SEP 26 de Agosto de 2010

Elaboración o modificación de planes y programas de estudio

Miembro de la comisión encargada de revisar y actualizar la **UEA Introducción al pensamiento matemático** de la UAM Cuajimalpa (8 de abril de 2011, 13 de abril de 2011)

Arbitrajes

Arbitraje proyecto CONACyT 28026-A COLABORACION DIRIGIDA ENTRE AGENTES
CON PROPOSITO
22-Oct-1998

Arbitraje proyecto CONACyT 29157-A MINERIA A PARTIR DE BASES DE DATOS
RELACIONALES Y SISTEMAS EXPERTOS
23-Oct-1998

Arbitraje 24th ACM SIGMOD-SIGACT-SIGART Symposium on Principles of Database Systems
PODS 2005 Baltimore, Maryland
Titulo: Operator Placement for In-Network Stream Query Processing

Arbitraje 24th ACM SIGMOD-SIGACT-SIGART Symposium on Principles of Database Systems
PODS 2005 Baltimore, Maryland
Titulo: Data Transmission Algebra for Collision-Aware Query Scheduling in Sensor Databases

Arbitraje 24th ACM SIGMOD-SIGACT-SIGART Symposium on Principles of Database Systems
PODS 2005 Baltimore, Maryland
Titulo: Reducing Diameter of Sensor Networks Using Sensors with Non-circular Radiation Patterns

Arbitraje Journal IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics Part C
Artículo: SMCC-08-08-0336 Date completed: 27 -nov-2008
Titulo: Adaptive fuzzy Multi-agent systems for distributed Intelligent management of traffic net

Arbitraje Journal IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics Part C
Artículo: SMCCSI-09-07-0269 Date assigned: 8-dec-2009
Titulo: Design of a Multi-Agent Tool in a Supply Network through Java-Based Approach

Arbitraje 3er Congreso Internacional de Sistemas Computacionales y Electrónicos (CISCE)
IPN Febrero 2011
Titulo: Call Center Data Mining System (Xtend)

Arbitraje 3er Congreso Internacional de Sistemas Computacionales y Electrónicos (CISCE)
IPN Febrero 2011
Titulo: A Stochastic Estimator for Black Box System

Arbitraje 3er Congreso Internacional de Sistemas Computacionales y Electrónicos (CISCE)
IPN Febrero 2011
Titulo: GISSPO Geographic Information System to Support the People of the D.F.

Arbitraje 3er Congreso Internacional de Sistemas Computacionales y Electrónicos (CISCE)
IPN Febrero 2011
Titulo: Visualización de la Dinámica y Trayectorias de un Qubit

Arbitraje 3er Congreso Internacional de Sistemas Computacionales y Electrónicos (CISCE)
IPN Febrero 2011
Titulo: Una metodología integral para el modelado cinemático de manipuladores móviles con ruedas

Arbitraje Revista Estocástica: Finanzas y riesgos UAM Azcapotzalco (abril de 2011)
Titulo: Full cooperation to solve environmental problems

Preservación y Difusión de la Cultura

Foro Computación de la Teoría a la práctica organizado por SEP- CONACyT, AMC, CCC
26,27 y 28 de mayo de 1999 en México D.F.
Tema: Inteligencia Artificial

Encuentro Académico SUJ 9 al 11 de noviembre de 2005 UIA Tijuana
Título: Uso efectivo de las Tecnologías de la Información y Comunicación

II Foro Educativo Retos de la Educación en el siglo XXI
Universidad Intercontinental 22 y 23 de noviembre de 2006
Título: Sujetos, actores y procesos de formación

UIA Departamento de Física y Matemáticas 24 de noviembre de 2006
Título: El azar como pretexto

UIA y UNAM
Coloquio de Neurohumanidades 2007
10 de septiembre de 2007

UIA y UNAM
Coloquio de Neurohumanidades 2008
8,9,10 y 11 de septiembre de 2008

Representación de la UAM Cuajimalpa en la organización de la Semana de la Ciencia y la Innovación
Innovación 2010, organizada por el Instituto de Ciencia y Tecnología del gobierno del D.F.
22 al 26 de noviembre de 2010

Participación Universitaria

Miembro de la comisión dictaminadora del área de Ingenierías 2009 a 2011
Miembro de la comisión para elaborar el reglamento de proyectos terminales
26 de febrero de 2010 a la fecha

Miembro del comité de evaluación de proyectos Semilla 2010

Temas de Investigación

1. Complejidad algorítmica de la planeación de movimientos de robots en presencia de incertidumbre en las acciones.
2. Seguimiento de robots como un juego de dos jugadores y algoritmos de aprendizaje de autómatas aplicados a dicho problema de seguimiento de robots.
3. Aplicación de algoritmos de tipo sketching y/o streaming para la aproximación de soluciones a problemas en robótica móvil.
4. Modelación de la propagación de virus en redes dinámicas
5. Aplicación de AOP (la programación orientada a agentes) a la modelación de sistemas multi-robots

Miscelanea

Personal :Nacionalidad Mexicana

Idiomas : Español (lengua materna), Francés, Inglés.