

Dirección: Calle 16 #303,
 Col Ind. Aviación
 San Luis Potosi, SLP
 CP 78180
 Tel (444) 813 8356
 Cel (444) 800 8300
mauro.maya@uaslp.mx
mauromaya@yahoo.com

Mauro Eduardo Maya Méndez

DOCTOR EN CIENCIAS
 ESPECIALIDAD CONTROL AUTOMÁTICO Y
 ROBÓTICA

INGENIERO INDUSTRIAL ELÉCTRICO



1. DATOS GENERALES

Lugar y fecha de nacimiento:	San Luis Potosí, S.L.P. 20 de septiembre de 1973
RFC	MAMM730920 TX0
CURP	MAMM730920HSPYNR00

2. ESCOLARIDAD

2003-2007	Francia	Doctorado en Ciencias. Instituto Nacional de Investigación en Informática y Automatización (INRIA) / Escuela Nacional Superior de Minas de Paris Sophia Antipolis (ENSMPSA). Tema de tesis: Control basado sensor de robots no holonómicos (en francés).
1999-2002	Querétaro	Maestría en Instrumentación y control automático. Universidad Autónoma de Querétaro. Tema de tesis: Aplicación del Controlador Neuronal Autoajustable (CNA) en un robot serial de tres grados de libertad tipo industrial.
1991-1995	San Luis Potosí	Licenciatura en Ingeniería Industrial Eléctrico. Instituto Tecnológico de San Luis Potosí. Mejor promedio de la especialidad, generación 1995.

3. EXPERIENCIA DOCENTE

2013-2014-II	192 horas frente a grupo: 128 a nivel licenciatura y 64 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Circuitos Eléctricos I (80h), Instrumentación Industrial (48h). Materias posgrado PNPC: Mecatrónica (64h).
2013-2014-I	208 horas frente a grupo: 64 a nivel licenciatura y 144 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Teoría Electromagnética (64h). Materias posgrado PNPC: Métodos Matemáticos (64h), Teoría de Control No Lineal (80h).
2012-2013-II	192 horas frente a grupo: 112 a nivel licenciatura y 80 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Robótica B (48h), Teoría Electromagnética (64h). Materias posgrado PNPC: Estabilidad de Sistemas No Lineales (80h).
2012-2013 I	176 horas frente a grupo: 112 a nivel licenciatura y 64 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Ingeniería de Control I (48h), Teoría Electromagnética (64h). Materias posgrado PNPC: Métodos Matemáticos (64h).
2011-2012 II	144 horas frente a grupo: 112 a nivel licenciatura y 32 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Ingeniería de Control I (48h), Teoría Electromagnética (64h). Materias posgrado PNPC: Análisis y Control

	No Lineal (32h).
2011-2012 I	128 horas frente a grupo: 64 a nivel licenciatura y 64 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Ingeniería de Control I (48h), Seminario de Orientación Mecatrónica (16h). Materias posgrado PNP: Métodos Matemáticos (64h).
2010-2011 II	232 horas frente a grupo: 176 a nivel licenciatura y 56 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Ingeniería de Control I (48h), Teoría Electromagnética (128h). Materias posgrado PNP: Taller de Diseño Mecatrónico (32h), Álgebra Lineal (24h, propedéutico)
2010-2011 I	192 horas frente a grupo: 128 a nivel licenciatura y 64 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Ingeniería de Control I (48h), Electricidad y Magnetismo A (64h), Seminario de Orientación Mecatrónica (16h). Materias posgrado PNP: Métodos Matemáticos (64h).
2009-2010 II	216 horas frente a grupo: 112 a nivel licenciatura y 104 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Ingeniería de Control I (48h), Teoría Electromagnética (64h). Materias posgrado PNP: Control Robusto (80h), Control (24h, propedéutico).
2009-2010 I	288 horas frente a grupo: 224 a nivel licenciatura y 64 a nivel posgrado. Materias licenciatura: Ingeniería Eléctrica I (80h x 2 grupos), Teoría Electromagnética (64h). Materias posgrado PNP: Métodos Matemáticos (64h).
2008-2009 II	216 horas frente a grupo: 192 horas frente a grupo a nivel licenciatura y 24 a nivel posgrado en curso propedéutico (verano). Materias: Ingeniería Eléctrica II (80h), Teoría Electromagnética (64h), Sistemas de Control y Automatización (48h). Materias posgrado PNP: Matemáticas (24h, propedéutico)
2008-2009-I	176 horas frente a grupo a nivel licenciatura. Materias: Ingeniería Eléctrica I (80h), Teoría Electromagnética (64h), Seminario de Orientación Mecatrónica (2X16h).
2007-2008-II	160 horas frente a grupo a nivel licenciatura. Materias: Teoría Electromagnética (64h), Computación Aplicada (48h), Instrumentación (48h).
2007-2008-I	184 horas frente a grupo: 160 nivel licenciatura y 24 horas nivel posgrado. Materias de licenciatura: Automatización Industrial (48h), Sistemas de Control y Automatización (48h), Computación aplicada. (48h), Seminario Mecatrónica (16h). Materias de posgrado: Análisis y Control No Lineal (24 h).

4. PRODUCCIÓN ACADÉMICA

2014	O. Guarneros ¹ , J. de Vicente, M. Maya , J. L. Ocaña, C. Molpeceres, J. J. García-Ballesteros, S. R. Rodríguez y H. M. Duran. Uncertainty Estimation for Performance Evaluation of a Confocal Microscope as Metrology Equipment. ISSN: 0970-3950 (Print) 0974-9853 (Online), DOI 10.1007/s12647-013-0060-2. MAPAN-Journal of Metrology Society of India, Springer. Marzo 2014, 29(1):29-42. Revista indexada.
2013	Enrique Coronado, Mauro Maya , Antonio Cárdenas, Marco García.

- Control de un Robot Paralelo Tipo Delta basado en Manipulación es Espacio de Cámara Lineal. Congreso Nacional de Control Automático 2013. Ensenada, México. Octubre 16-18 2013. **Memorias.**
- 2013 Raúl Chávez, Juan Antonio Cárdenas, **Mauro Eduardo Maya**, Luis Alberto González Murillo. Estimación de posición de una silla de ruedas utilizando EKF y Partículas Aleatorias a partir de visión. Congreso Nacional de Control Automático 2013. Ensenada, México. Octubre 16-18 2013. **Memorias.**
- 2013 A. Castillo Atoche, O. Palma Marrufo, R. Quijano Cetina, A. Espinosa-Romero, **M. Maya Méndez**. Real Time KAP Systems for Image Enhancement/Reconstruction of Remote Sensing Imagery. (ISBN: 978-989-97531-3-6) Conference on Electronics, Telecommunications and Computers, CETC, Lisboa, Portugal, 5-6 diciembre 2013. Poster, **Memorias.**
- 2013-2014 César-Fernando Méndez-Barrios, Silviu-Iulian Niculescu, Jie Chen & **Mauro Maya-Méndez**. Output feedback stabilisation of single-input single-output linear systems with I/O network-induced delays. An eigenvalue-based approach. DOI: 10.1080/00207179.2013.834075. International Journal of Control. Volume 87, Issue 2, 2014, pp 346-362, (en línea septiembre de 2013). **Revista indexada.**
- 2013 **M. Maya**, E. Castillo, E. González, A. Lomelí and A. Cárdenas. Analysis of workspace and load-capacity variation of a reconfigurable Delta-type parallel robot. ISSN: 1729-8806. DOI: 10.5772/54670 International Journal of Advanced Robotic Systems, 10(56):1-11, 2013. **Revista indexada.**
- 2012 Guarneros García Orlando, de Vicente y Oliva Jesús, Ocaña Moreno José Luis, **Maya Méndez Mauro Eduardo**, Rodríguez Reyna Sandra Luz y Espericueta González Dora Erika. Uso del microscopio confocal para la caracterización dimensional en micromecanizados (step height). Ingeniería Mecánica, Tecnología y Desarrollo, Vol. 4, No. 2 (2012), pp.73-80 . **Revista Indexada.**
- 2012 Eduardo Morales Sánchez, Manuel Chávez González, **Mauro Maya Méndez**, J. Raúl Alonso Armadillo. Robot Móvil Teleoperado. Memorias del XIII Congreso Nacional de Ingeniería Electromecánica y de Sistemas. Cd. de México, México, 12-16 de noviembre de 2012. **Memorias.**
- 2012 Luis Alberto González Murillo, Juan Antonio Cárdenas Galindo, **Mauro Eduardo Maya Méndez**, Enrique Eduardo Carbajal Gutiérrez, Liliana Margarita Félix Ávila. Adopción y Adecuación de la Metodología Aprendizaje Orientado a Proyectos en una Universidad Pública de México. (ISSN 2215-9789) VIII Congreso Internacional sobre el Enfoque Basado en Competencias. Bogotá, Colombia, 14-16 de marzo de 2012. **Memorias.**
- 2012 José Alberto Lomelí Rodríguez, **Mauro Eduardo Maya Méndez**, Eduardo Castillo Castañeda, Emilio Jorge González Galván, Juan Antonio Cárdenas Galindo. Mecanismo reconfigurador para un robot

- 2012 paralelo tipo Delta. Facultad de Ingeniería, UASLP. **Prototipo.** Víctor Hugo Juárez Matus, **Mauro Eduardo Maya Méndez**, Juan Antonio Cárdenas Galindo. Robot móvil tipo unicycle. Facultad de Ingeniería, UASLP. **Prototipo.**
- 2011 J. Raúl Alonso, **Mauro Maya**, Eduardo Morales, Liliana Félix y Orlando Guarneros. Modelado cinemático de un robot no holónomo de 2 grados de libertad con patas. XIII Congreso Mexicano de Robótica, Matehuala, México, noviembre de 2011. Pp 87-92. **Memorias.**
- 2011 M.I. Gabriel F. García Cedillo, Dr. Juan Antonio Cárdenas Galindo, Dr. Juan Manuel Rendón Mancha, Dr. **Mauro Eduardo Maya Méndez**. Método CSM basado en modelo de cámara lineal para manipulación y estiba robotizada de envases de productos. XIII Congreso Mexicano de Robótica, Matehuala, México, noviembre de 2011. Pp 93-98. **Memorias.**
- 2011 Alberto Lomelí, **Mauro Maya**, Eduardo Castillo, Emilio González y Antonio Cárdenas. Análisis de la variación del espacio de trabajo de un robot paralelo tipo Delta reconfigurable. XIII Congreso Mexicano de Robótica, Matehuala, México, noviembre de 2011. Pp 99-104. **Memorias.**
- 2011 Juárez Matus Víctor Hugo, **Maya Méndez Mauro Eduardo**, González Murillo Luis Alberto, Cárdenas Galindo Juan Antonio. Diseño y Construcción de un Robot Móvil de Tipo Unicycle. VIII Internacional de Ingeniería Mecánica, San Luis Potosí, México, 2011, pp. 130-138. **Memorias.**
- 2011 M.I. García Cedillo Gabriel Fernando, Dr. Cárdenas Galindo Juan Antonio, M.C. González Murillo Luis Alberto, Dr. **Maya Méndez Mauro Eduardo**. Un algoritmo basado en visión para la detección y manipulación de piezas en una celda de manufactura. VIII Internacional de Ingeniería Mecánica, San Luis Potosí, México, 2011, pp. 139-146. **Memorias.**
- 2011 O. Guarneros, J. de Vicente, J. L. Ocaña, C. Molpeceres, **M. E. Maya** y S. L. Rodríguez. Valoración dimensional de la microscopía confocal en salto (step height) mediante la formación de imágenes topográficas. XXIII Congreso Nacional de Metrología, León, Gto, México, 2011. **Memorias.**
- 2009 Marco A. García, Antonio Cárdenas, Juan M. Rendón, **Mauro Maya**. Una plataforma de Control Basado en Visión para la Rehabilitación de Robots Manipuladores Tipo Industrial. Computación y Sistemas, Vol 12, No 4, 2009, pp 409-420. **Revista Indexada**
- 2008 Herrera Flores Ezequiel, Medina Rivera Víctor, Cárdenas Antonio, **Maya Méndez Mauro**. Implementación del Método de Manipulación en Espacio de Cámara en una plataforma DSP. Congreso Mexicano de Robótica 2008, Distrito Federal, México. **Memorias.**
- 2008 **Maya Méndez Mauro**, Morin Pascal, Samson Claude. Sensor-based control of a nonholonomic car-like robot via pose estimation. Congreso Mexicano de Robótica 2008, Distrito Federal, México.

	Memorias.
2007	M. Maya. Commande référencée capteur des robots non holonomes. Tesis de doctorado. Escuela Nacional Superior de Minas de Paris, Sophia Antipolis, Francia, abril 2007. Publicación Arbitrada.
2006	M. Maya, P. Morin, C. Samson. Control of a nonholonomic mobile robot via sensor-based target tracking and pose estimation. IROS 2006, Pekín, China octubre 2006. Memorias. Disponible en http://www-sop.inria.fr/icare/personnel/mmaya/pubs.html
2006	M. Maya, P. Morin, C. Samson. Sensor-based control of nonholonomic mobile robots. Rapport de recherche INRIA RR 5944, julio 2006. Reporte Técnico. Disponible en http://hal.inria.fr/inria-00083723/
2003	V.E.Sytnikov, P.I.Dolgosheev, M.G.Soloviev, D.I.Belij, L.Nieto, A.Perez, A.Gonzalez, M.Maya, F.Ortiz, C.Falcoy, M.Jergel and A.Morales. The current test results for two models of HTS cables on CASAT project. IEEE Trans. Applied Superconductivity 13 (2003) 1964-1967. Revista Indexada.
2003	M.Jergel, A.Morales, C.Falcoy, V.Sytnikov, P.Dolgosheev, D.I.Belyj, A.Sierra, A.Perez, J.L.Nieto, A.Gonzalez, M.Maya, F.Ortiz. Superconducting transmission 23kV/2kA cable - first in Latin America. Revista Mexicana de Fisica 49 (2003) 489-492. Revista Indexada.
2002	M. Maya. Aplicación del controlador neuronal autoajustable (CNA) en un robot serial de tres grados de libertad tipo industrial. Tesis de maestría. Universidad Autónoma de Querétaro, Querétaro, septiembre 2002. Publicación Arbitrada.
2002	M. Maya, A. Gomez, A. Noriega, A. Aguado. Practical Implementation of Self Tuning Neural Controllers for Controlling a Three DOF Industrial-Type Serial Robot. Proceedings de MUSME 2002, Mexico, D.F., Septiembre 2002. Memorias.
2006	A.Perez, J.L.Nieto, M.Maya. Patente US 7038141 B2 Superconducting power cable with enhanced superconducting core. Otorgada en mayo de 2006. Patente internacional (EUA).
2005	A.Perez, J.L.Nieto, M.Maya. Patente Europea, válida en 31 países : EP 1 551 038 A1 Superconducting power cable with enhanced superconducting core. Otorgada el 6 de julio de 2007. Patente internacional (Europa).
2002	A.Perez, J.L.Nieto, M.Maya. Cable de energía superconductor con núcleo superconductor mejorado. Patente Mexicana. Solicitud de patente número PA/a/2002/007435

5. PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN

2012-2014

Sistema automático de bajo costo para la captura y análisis de imágenes aéreas. Participante del proyecto. **En proceso.**

- Financiamiento: PROMEP-SEP.
- Duración: 24 meses en dos etapas evaluadas.
- Monto: 1'000,000 pesos

2012-2013	<p>Análisis de perturbación de eigenvalores para funciones matriciales singulares. Participante del proyecto. Terminado</p> <ul style="list-style-type: none"> • Finaciamento: PROMEP-SEP. • Duración: 12 meses. • Monto: 300,000 pesos
2011-2013	<p>Desarrollo de algoritmos robustos de navegación autónoma para robots móviles Fase II. Generación de trayectorias y control.. Líder del proyecto. Terminado</p> <ul style="list-style-type: none"> • Finaciamento: Fondo de Apoyo a la Investigación de la UASLP. • Duración: 14 meses. • Monto: 40,000 pesos. <p>Productos obtenidos: 2 tesis de maestría terminadas y presentadas, 1 artículo de congreso nacional.</p>
2010-2012	<p>Equipamiento en el área de control de sistemas digitales. Participante del proyecto. Terminado.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Finaciamento: PROMEP-SEP-CA. • Duración: 36 meses.
2010-2011	<p>Cómputo de Alto Rendimiento. Participante del proyecto. Terminado.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Finaciamento: PROMEP-SEP. • Duración: 12 meses. • Monto: 300,000 pesos
2008-2011	<p>Desarrollo de algoritmos robustos de navegación autónoma para robots móviles. Líder del proyecto. Terminado</p> <ul style="list-style-type: none"> • Finaciamento: Programa de Mejoramiento al Profesorado (PROMEP-SEP). • Duración: 1 año. Con posibilidad de extensión 1 año más como resultado de una evaluación. • Monto: 297,800 pesos. • Productos obtenidos: 1 artículo de congreso nacional, 1 artículo de revista indizada, 1 robot móvil para experimentaciones a nivel laboratorio.
2007-2008	<p>Diseño y construcción de un robot móvil. Líder del proyecto. Terminado.</p> <p>Financiamento: Fondo de Apoyo a la Investigación (FAI-UASLP). Duración: 1 año. Monto: 40,000 pesos. Productos obtenidos: 1 plataforma móvil para experimentaciones sobre robótica móvil. 1 tesis de licenciatura. 1 artículo de conferencia internacional.</p>

6. DESARROLLOS TECNOLÓGICOS

2012	Prototipo de Robot Móvil Uniciclo. Terminado.
2012	Prototipo de Mecanismo Para Reconfigurar un Robot Paralelo Tipo Delta. Terminado.

7. ESTANCIAS DE INVESTIGACIÓN

2012	Estancia de investigación en el CICATA-IPN Unidad Querétaro.
2010	Estancia de investigación en el CICATA-IPN Unidad Querétaro.
2009	Estancia de investigación en el INRIA, Sophia Antipolis, Francia.

8. TESIS DIRIGIDAS

2011 a la fecha	Director de tesis de maestría en posgrado PNP: «Análisis de arquitecturas simples para imitar el caminado humano». En codirección con el Dr Eduardo Morales Sánchez, profesor-investigador del CICATA Qro. Estado: en curso. Fecha probable de terminación: agosto de 2013.
2010 a la fecha	Director de tesis de maestría en posgrado PNP: «Desarrollo de algoritmos robustos de navegación autónoma para robots móviles». Estado: En curso. Fecha probable de terminación: marzo de 2013.
2012	Director de tesis de maestría en posgrado PNP: «Síntesis y Análisis de Controles Robustos para Robots Paralelos tipo Delta». Estado: Terminada y presentada en septiembre de 2012.
2012	Director de tesis de maestría en posgrado PNP: «Modelado y generación de trayectorias para un robot caminante de 2 grados de libertad ». En codirección con el Dr Eduardo Morales Sánchez, profesor-investigador del CICATA Qro. Estado: Terminada y presentada en febrero de 2012.
2011	Director de tesis de maestría en posgrado PNP: «ANÁLISIS Y DISEÑO DE UN MECANISMO PARA LA RECONFIGURACIÓN DE UN ROBOT PARALELO TIPO DELTA». En codirección con el Dr Eduardo Castillo Castañeda, profesor-investigador del CICATA Qro. Estado: Terminada y presentada en diciembre de 2011.
2010	Director de tesis de licenciatura: «Construcción y prueba de un robot móvil tipo uniclo». Estado: Terminada y presentada en agosto 2010.

9. EXPERIENCIA PROFESIONAL

2007 (ago. '07 a la fecha) Universidad Autónoma de San Luis Potosí	<p>Puesto: Profesor-Investigador de tiempo completo.</p> <p>Contratado por convocatoria nacional abierta para una plaza PROMEP.</p> <p>Actividades:</p> <ul style="list-style-type: none">● Docencia. Impartición de docencia a nivel licenciatura y posgrado.● Gestión. Gestión administrativa e individual. Participación en cuerpos colegiados. Coordinador del programa de licenciatura : Ingeniero en Mecatrónica de agosto de 2008 a la fecha.● Investigación. Desarrollo de líneas de generación y aplicación del conocimiento. Producción de artículos científicos, desarrollo de proyectos de investigación, participación en congresos.
---	---

1997-2003
CONDUMEX
Querétaro

- Tutoría. Dirección de tesis de licenciatura y posgrado, guía de alumnos en el medio universitario.

Logros:

- ✓ Impartición de docencia a nivel licenciatura y posgrado PNPC, empleando herramientas de innovación educativa.
- ✓ Elaboración de propuestas de proyectos de investigación. Tres de esas propuestas fueron apoyadas financieramente con \$40,000, \$298,000 y \$40,000 MN. Parte de estos recursos permitieron la obtención de dos robots móviles y un prototipo de robot paralelo reconfigurable.
- ✓ Publicación de artículos de revista indizada y de congreso.
- ✓ Coordinador de un programa de nueva creación de nivel licenciatura. Entre los logros más significativos en este rubro están: revisión y validación del plan de estudios de la carrera, coordinación de la gestión de recursos para laboratorios de nueva creación (se obtuvieron tres espacios físicos y se adquirieron dos robots manipuladores seriales y un robot paralelo), Acreditación de la carrera ante CACEI en proceso.

Puesto: **Investigador** en el Centro de Investigación y Desarrollo CONDUMEX (CIDEC).

Objetivo: Investigación y desarrollo de cables eléctricos, en particular del primer cable superconductor en América Latina.

Actividades:

- Encargado de la instrumentación de prototipos de cables superconductores.
- Participación en la gestión de proyectos.
- Participación en la definición, diseño y adquisición de la infraestructura del laboratorio de cables superconductores (edificio, equipo comercial, equipo desarrollado internamente, etc).
- Desarrollo de prototipos de productos eléctricos conforme a las normas internacionales.
- Montaje de pruebas variadas para los productos desarrollados.

Logros:

- ✓ Diseño del sistema de medición de dos prototipos de cables superconductores (1 y 3 m, 3kA).
- ✓ Participación en la fabricación de los prototipos.
- ✓ Participación en la obtención de un financiamiento parcial de medio millón de dólares americanos para el proyecto de cables superconductores.
- ✓ Participación en una patente sobre el diseño de los prototipos.
- ✓ Diseño y validación de cables eléctricos variados.

1997 (4 meses)
Latincasa

Puesto: Ingeniero del producto en Conductores Latincasa S.A.

San Luis Potosí.	Objetivo: Arranque de una planta piloto para la fabricación de un nuevo producto. Actividades: Validación de modificaciones al producto durante la fase de selección de materiales y procesos de fabricación.
1996 (7 meses) Atom Electric. California, EUA.	Puesto: Diseñador eléctrico. Actividades: Diseño y desarrollo de instalaciones eléctricas residenciales.

10. DISTINCIONES ACADÉMICAS

2014-2016	Investigador Nacional nivel I. Vigencia de enero 2014 a diciembre 2016.
2012	Reconocimiento al Perfil Deseable PROMEP con vigencia de julio de 2012 a junio de 2015
2012-2013	Investigador Nacional nivel Candidato (SNI C). Vigencia de enero 2012 a diciembre 2013. Extensión de distinción.
2009-2012	Reconocimiento al Perfil Deseable PROMEP con vigencia de julio de 2009 a julio de 2012.
2009 a la fecha	Miembro del Registro CONACYT de Evaluadores Acreditados (RCEA).
2009-2011	Investigador Nacional nivel Candidato (SNI C). Vigencia de enero 2009 a diciembre 2011.
2009 a la fecha	Profesor investigador nivel V de la Universidad Autónoma de San Luis Potosí.
2008	Reconocimiento a la trayectoria académica PROMEP-SEP
2008	Jurado evaluador del XXIII Evento Nacional de Creatividad Fase Local, en el Instituto Tecnológico de San Luis Potosí, S.L.P., 30 de mayo de 2008.
2008	Jurado evaluador en el "X concurso Nacional de Prototipos 2008", del CBTis 131, San Luis Potosí, S.L.P., 28 de febrero de 2008.
2007	Profesor investigador nivel IV, Universidad Autónoma de S.L.P.
2003-2006	Becario CONACYT para estudios doctorales en el extranjero.
1998-1999	Becario de FUNDACIÓN TELMEX para estudios de maestría.
1996	Mejor promedio de la especialidad de Ingeniería Industrial en Eléctrica del Instituto Tecnológico de San Luis Potosí.
1990-1995	Becario de la SEP para estudios de licenciatura.

11. PARTICIPACIÓN EN EVENTOS ACADÉMICOS

2014	Ponente taller nacional. Innovación en Ingeniería Mecánica. San Luis Potosí, México, abril 3-4 2014.
2014	Organizador taller nacional. Innovación en Ingeniería Mecánica. San Luis Potosí, México, abril 3-4 2014.
2013	Participante congreso nacional. Congreso Nacional de Control Automático 2013. Ensenada, México. Octubre 16-18 2013.
2011	Ponente conferencia nacional. Modelado Cinemático de un Robot No

- Holónimo de Dos Grados de Libertad con Patas. XIII CONGRESO MEXICANO DE ROBÓTICA, Matehuala, México, noviembre de 2011.
- 2011 Ponente conferencia nacional. Método CSM Basado en Modelo de Cámara Lineal para Manipulación y Estiba Robotizada de Envases de Productos. XIII CONGRESO MEXICANO DE ROBÓTICA, Matehuala, México, noviembre de 2011.
- 2011 Ponente conferencia nacional. Análisis de la Variación del Espacio de Trabajo de un Robot Paralelo Tipo Delta Reconfigurable. XIII CONGRESO MEXICANO DE ROBÓTICA, Matehuala, México, noviembre de 2011.
- 2011 Ponente conferencia internacional. Diseño y construcción de un robot móvil de tipo unicycle. VIII Internacional de Ingeniería Mecánica, San Luis Potosí, México, 2011
- 2011 Ponente evento local. Demostración de Robots Industriales y Móviles. 27a Semana de Ingeniería. Facultad de Ingeniería, UASLP, 2011.
- 2010 Participante congreso internacional. 12th IEEE International Power Electronics Congress CIEP 2010.
- 2008 Ponente conferencia nacional. Congreso Mexicano de Robótica (ComRob 2008). Universidad Anáhuac México Sur, Cd. De México. Septiembre 25 y 26, 2008.
- 2008 Ponente evento local regional. Control Basado en Sensor de Robots no Holónomos. Seminario en el Instituto Potosino de Investigación Científica y Tecnológica, A.C. San Luis Potosí, S.L.P., 15 de febrero de 2008.
- 2007 Ponente evento local. Estudios de Posgrado en el Extranjero. Seminario de la Facultad de Ingeniería, UASLP.
- 2007 Ponente evento local. Control de robots no holónomos. Semana de ingeniería de la Universidad Autónoma de San Luis Potosí. San Luis Potosí, SLP. 14 de noviembre de 2007.
- 2007 Ponente evento local regional. Enfoque a la Ingeniería en mecatrónica. Seminario de mecatrónica. Centro de Bachillerato Tecnológico, Industrial y de servicios 121. San Luis Potosí, SLP. 31 de octubre de 2007.
- 2007 Ponente evento local regional. Control basado en sensor de robots no holonómicos. Seminario de electrónica del Instituto Tecnológico de Celaya. Celaya, Gto., 26 de octubre de 2007.
- 2006 Ponente congreso **internacional**. Control of a nonholonomic mobile robot via sensor-based target tracking and pose estimation. **IROS 2006**, Pekín, China octubre 2006.
- 2004 Ponente evento local. Robustesse de commandes par asservissement visuel pour un robot mobile non holonome. **Sophia Antipolis, Francia**, agosto 2004.
- 2002 Ponente local regional. Aplicación del controlador neuronal autoajutable (CNA) para el control de un robot serial de tres grados de libertad tipo industrial. Seminario de mecatrónica UAQ, octubre de 2002.

2002	Ponente simposio internacional . Practical Implementation of Self Tuning Neural Controllers for Controlling a Three DOF Industrial-Type Serial Robot. MUSME 2002 , Mexico, D.F., Septiembre 2002.
2002	Ponente conferencia internacional . Tendencias Tecnológicas en Cables de Energía: Fabricación y prueba del primer cable superconductor de alta temperatura en México. 1a. Biental Internacional . Museo de Tecnología de CFE, México DF. 12-14 de junio, 2002.
2001	Ponente evento local regional. Implantación de un Controlador Autoajustable Multivariable. Seminario de Control UAQ, enero 2001.
2001	Ponente evento local regional. Aplicación de un algoritmo de identificación recursiva con factor de olvido. Seminario de Control UAQ, enero 2001.

12. FORMACIÓN ACADÉMICA NO ESCOLAR

2013	Curso : « Introducción a la Norma ISO 9001 :2008 », ISO –LEAN-SIGMA Consultores. 14 de junio de 2013, 9h.
2011	Taller « Manejo de la plataforma de educación a distancia MOODLE ». Facultad de Ingeniería, UASLP.
2010	Curso : Proceso de Enseñanza-Aprendizaje Centrado en el Alumno y Desarrollo de Habilidades usando Aprendizaje Colaborativo. Sep 2009- ene 2010. 30h.
2010	Taller para coordinadores y tutores del programa MEXFITEC (programa de intercambio académico México-Francia).
2009	Curso de Capacitación para los Facilitadores del Proceso de Planeación Estratégica de la Facultad de Ingeniería de la UASLP.
2008	Seminario-Taller: Desarrollo de Habilidades Creativas y de Liderazgo para la Administración del Cambio y el Trabajo en Equipo. Duración 30h.
2008	Curso-Taller para TUTORES de la Facultad de Ingeniería. Duración de 40h.
2001	Curso de Lab VIEW Avanzado. Impartido por la empresa National Instruments Customer Education.
2000	Curso de LabVIEW básico I y II. Impartido por la empresa National Instruments Customer Education.
1999	Curso Básico y Electromagnético de Cosmos/m con duración de 30h. Impartido por la empresa CAE Servicios Profesionales SA de CV.
1999	Curso de Administración y Control de Proyectos. Impartido por el Centro de Investigación y Desarrollo Condumex.

13. OTRAS ACTIVIDADES Y FUNCIONES (DESARROLLO INSTITUCIONAL)

2010 a la fecha	Líder de estrategia del Plan Institucional de Desarrollo Estratégico
-----------------	--

agosto 2008 a la fecha 2009 a la fecha	2010-2023 de la Facultad de Ingeniería de la UASLP. Coordinador de la carrera de Ingeniero en Mecatrónica en la UASLP. Evaluador de proyectos de investigación y desarrollo por parte de Conacyt.
2010-2012	Evaluador de Nuevos Profesores de Tiempo Completo con Plaza PROMEP en la UASLP.
2009	Participación en la elaboración del Plan Institucional de Desarrollo Estratégico 2010-2023 de la Facultad de Ingeniería de la UASLP.
2008-2010	Jurado de exámenes profesionales a nivel licenciatura y posgrado.
2007-2010	Aplicador de exámenes institucionales y deL CENEVAL en la UASLP.
2007-2010	Secretario de Academia UASLP.

Intereses principales de investigación :

- Control de sistemas mecánicos. En particular el control en lazo cerrado y algoritmos de navegación para robots móviles (sobre ruedas, voladores, con extremidades), y control de robots industriales (seriales y paralelos).
- Instrumentación de sistemas robóticos: sensores exteroceptivos (visión, ultrasónicos, láser) y propioceptivos (encoders, sensores inerciales, etc) procesamiento de señales y fusión multisensorial.

Atentamente,

Mauro Eduardo Maya Méndez

San Luis Potosí, S.L.P. junio de 2014.