

## RESUMEN

### - DATOS GENERALES

Nombre: **Hussain Alazki**

### - GRADO ACADÉMICO

- Ph.D. en Control Automático en el Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (CINVESTAV-IPN), México (2011).

### - EXPERIENCIA LABORAL

- Profesor Investigador de Tiempo Completo en el área de Ingeniería y Tecnología en la Universidad Autónoma del Carmen, Campeche.
- Miembro en el Sistema Nacional de Investigadores (CONACYT) SNI-1.
- Perfil Deseable a PTC de PRODEP. Secretaria de educación pública México, Programa para Desarrollo Profesional Docente, para el tipo superior (PRODEP), 2018-2021.
- Estudio postdoctoral en el Departamento de Ingeniería de Control y Robótica, División de Ingeniería Eléctrica de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional Autónoma de México (UNAM), 2012-2013.

### - LINEAS DE INVESTIGACIÓN

Sistemas no Lineales, Sistemas Estocásticos, Control Robusto.

### - PRODUCCIÓN ACADÉMICA

Dirigiendo más de 11 tesis de licenciatura (Mecatrónica, Electrónica, Mecánica), más de 14 tesis de maestría y 3 tesis de doctorado (Mecatrónica, Control, Materiales, Robótica y manufactura avanzada).

## VI. ÚLTIMAS PUBLICACIONES

- A Strategy of Robust Control for the Dynamics of an Unmanned Surface Vehicle under Marine Waves and Currents, Mathematical Problems in Engineering 2019.
- Nonlinear ellipsoid based attitude control for aggressive trajectories in a quadrotor: Closed-loop multi-flips implementation, Control Engineering Practice 2018.
- Position estimation improvement using an observer based on attractive ellipsoid method for a quadrotor, International Journal of Robotics and Automation 2018.
- Robust Model-Free Software Sensors for the HIV/AIDS Infection Process, International Journal of Modern Nonlinear Theory and Application 2017.
- Embedded super twisting control for the attitude of a quadrotor, IEEE Latin America Transactions 2016.
- Robust output stabilization for a class of nonlinear uncertain stochastic systems under multiplicative and additive noises: The attractive ellipsoid method, Journal of Industrial & Management Optimization 2016.