

## RESUMEN

### I. DATOS GENERALES

Nombre: **José Luis Rullán Lara**

### II. GRADO ACADÉMICO

Docteur en Technologies de l'Information et des Systèmes (2011)  
Unité d'Heuristique et Diagnostic des Systèmes Complexes,  
Université de Technologie de Compiègne, FRANCE

### III. EXPERIENCIA LABORAL

Desde el 2006 se encuentra laborando en la Universidad Autónoma del Carmen (Unacar), en la Facultad de Ingeniería, como profesor de tiempo Completo, realizando las funciones de docencia, tutoría, investigación y gestión académica de acuerdo a los planes y programas de académicos.

En docencia ha impartido curso de nivel licenciatura de ingeniería y a nivel posgrado en la Maestría en Ingeniería de Control, en la Maestría en Ciencias en Electrónica y en la Maestría en Ingeniería Mecatrónica (PNPC), de la UNACAR.

Ha ocupado diferentes cargos administrativos dentro de la UNACAR. Fue Director de la Facultad de Ingeniería de agosto 2013 a diciembre de 2016 y Secretario General de diciembre de 2016 a septiembre de 2017. Actualmente ocupa el cargo de Secretario Académico desde enero de 2018.

Becario CONACYT para estudios de maestría 2003-2005. Becario PROMEP para estudios de doctorado en el extranjero de 2007-2010. Cuenta con Perfil Deseable PRODEP desde 2013. Miembro del Sistema Nacional de Investigadores de 2014 a 2017.

### IV. LINEAS DE INVESTIGACIÓN

Control de sistemas dinámicos y sistemas autónomos no tripulados.

### V. PRODUCCIÓN ACADÉMICA

**Formación de Recursos Humanos**

**a) Tesis de maestría concluidas**

Navegación autónoma de un vehículo acuático no tripulado dedicado a la exploración de zonas costeras. Maestría en Ingeniería Mecatrónica. 2018.

Control Difuso Tipo 2 de un Sistema Hidráulico. Maestría en Ingeniería de Control. 2018.

Control de velocidad de un servomotor utilizando redes neuronales basadas de un modelo inverso. Maestría en Ingeniería de Control. 2017

Diseño de controladores para la estabilización de mini vehículo aéreo, Maestría en Ciencias en Electrónica. 2016.

**b) Tesis de maestría en proceso**

Desarrollo e implementación experimental de la navegación autónoma de un vehículo acuático no tripulado dedicado a la exploración de zonas costeras. Maestría en Ingeniería Mecatrónica.

**VI. ÚLTIMAS PUBLICACIONES**

Robust Control for the Dynamics of an Unmanned Surface Vehicle Under the Perturbations (Marine Waves and Currents). M. J. Velueta Guzman, **J. L. Rullan-Lara**, J. A. Ruz-Hernandez, H. Alazki. 2018 15th International Conferencia on Electrical Engineering, Computing Science and Automatic Control (CCE)

A Strategy of Robust Control for the Dynamics of an Unmanned Surface Vehicle under Marine Waves and Currents, Manuel J. Velueta, Jose L. Rullan, Jose A. Ruz-Hernandez, and H. Alazki. Mathematical Problems in Engineering Research Article (12 pages), Article ID 4704567, Volume 2019 (2019)