

---

## 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).

### -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).

-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).

### -LINEAS DE INVESTIGACIÓN

Sistemas no Lineales, Sistemas Estocásticos, Control Robusto.

### -PRODUCCIÓN ACADÉMICA

Dirigiendo más de 16 tesis de licenciatura (Mecatrónica, Electrónica, Mecánica), más de 18 tesis de maestría y 3 tesis de doctorado (Mecatrónica, Control, Materiales, Robótica y manufactura avanzada).

### - ÚLTIMAS PUBLICACIONES

- Victor Golikov, David Emmanuel Kantun, **Hussain Alazki**, “Multipixel Optical Detection of the Weak Floating Objects on an Agitated Sea Surface”. IEEE Latin America Transactions, Volumen (17), No. 4, pages: 654-669, 2019.
  - M Abatal, A Gonzalez-Parada, A Quiroz, SE Diaz-Mendez, **H Alazki**, V García-Vázquez, E Chavira. “Structural and Electric Properties of the RuO<sub>2</sub>. 9M<sub>0</sub>. 1Sr<sub>2</sub>GdCu<sub>2</sub>O<sub>8</sub> System with M= Zr, Mo, and Mn”. Iranian Journal of Materials Science and Engineering, Volumen (16), No. 1, pages: 61-67, 2019.
  - Manuel J Velueta, Jose L Rullan, Jose A Ruz-Hernandez, **H Alazki** “A Strategy of Robust Control for the Dynamics of an Unmanned Surface Vehicle under Marine Waves and Currents”. Mathematical Problems in Engineering, 2019.
  - Nun Pitalúa-Díaz, Fernando Arellano-Valmaña, Jose A Ruz-Hernandez, Yasuhiro Matsumoto, **Hussain Alazki**, Enrique J Herrera-López, Jesús Fernando Hinojosa-Palafox, A García-Juárez, Ricardo Arturo Pérez-Enciso, Enrique Fernando Velázquez-Contreras. “An ANFIS-Based Modeling Comparison Study for Photovoltaic Power at Different Geographical Places in Mexico ”. Energies, Volumen (12), No. 14, pages: 2662, 2019.
-

- 
- Fatima Oliva-Palomo, Anand Sanchez-Orta, Pedro Castillo and **Hussain Alazki**. “Nonlinear ellipsoid based attitude control for aggressive trajectories in a quadrotor: Closed-loop multi-flips implementation”. Control Engineering Practice, Volumen (77), No. 01, pages: 150-161, 2018.
  - Giovanni López Cruz, **Hussain Alazki**, Ramón García Hernández “Super Twisting Control For Thermo’s Catalyst-5 Robotic Arm”. IFAC-PapersOnLine, Volumen (51), No. 13, pages: 303-308, 2018.

### **Tesis dirigidas**

#### Grado Doctorado:

- Título: “Modelado dinámico y control robusto para un dron equipado con un robot suave: Aplicación con interacción física.”. Centro de investigación y de estudios avanzados del instituto politécnico nacional. Cineasta- saltillo, 2020.
- Título: “Modelado y Control de Elementos de una Microred Mediante el Método de la Elipsoide”. Facultad de Ingeniería Eléctrica Universidad Michoacana de San Nicolás de Hidalgo 2019.
- Título: “Control Robusto basado en Visión para un Cuadri-rotor utilizando el Método de Elipsoide”. Centro de investigación y de estudios avanzados del instituto politécnico nacional. Cineasta- saltillo 2018.

#### Grado Maestría:

- Título: “desarrollo e implementación experimental de la navegación autónoma de un vehículo acuático no tripulado dedicado a la exploración de zonas costeras”, maestría en Ingeniería de Mecatrónica, Universidad Autónoma del Carmen, 2019.
  - Título: “control adaptable por modos deslizantes para un acrobot sobre un carro”, maestría en Ingeniería de Mecatrónica, Universidad Autónoma del Carmen, 2019.
  - Título: “desarrollo de un video-sistema de observación con detección de obstáculos de movimiento de un quadrotor”, maestría en Ingeniería de Mecatrónica, Universidad Autónoma del Carmen, 2019.
  - Título: “Control basado en Observador de Modos Deslizantes para un Robot Manipulador de N grado de Libertad”, maestría en Ingeniería de Mecatrónica, Universidad Autónoma del Carmen, 2018.
  - Título: “Control por Modos Deslizantes para un Acrobat Sobre un Carro”, maestría en Ingeniería de Mecatrónica, Universidad Autónoma del Carmen, 2018.
-

- 
- Título: “Desarrollo del sistema de detección de los objetos flotantes sobre superficie marítima usando visión artificial”, maestría en Ingeniería de Mecatrónica, Universidad Autónoma del Carmen, 2018.