

# CURRICULUM VITAE: Dr. José Luis Rullán Lara

---



**Nombre:** Dr. José Luis Rullán Lara

## **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.

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.

## **Grados académicos:**

- 1- Docteur en technologie de l'Information et des systèmes  
Institución: Université de Technologie de Compiègne (UTC). Compiègne, Francia.  
Laboratoire HEUDYASIC UMR-7253  
Tesis: "Conception et implantation embarquée d'un système de localisation en utilisant les signaux radio pour la stabilisation d'un mini drone"  
Fecha: 12 de diciembre de 2011
  - 2- Maestría en Ciencias en Electrónica con especialidad en Control Automático.  
Institución: Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico (CENIDET)  
Tesis: "*Diagnóstico de fallas en la máquina de corriente alterna utilizando Bond Graph*".
-

# CURRICULUM VITAE: Dr. José Luis Rullán Lara

---

Fecha: 13 de enero de 2006

3- Ingeniero Mecánico Eléctrico Area Eléctrica Electrónica  
Institución: Universidad Autónoma del Carmen  
1998-2003

## Premios y distinciones:

- Primer Lugar en el Concurso Nacional de Tesis de Posgrado 2006 organizado por la Dirección General de Educación Tecnológica de la Secretaría de Educación Pública de México.
- Miembro del Sistema Nacional de Investigadores, Candidato a Investigador Nacional, vigencia 01/01/2014-31/12/2017.
- Perfil Deseable PRODEP con vigencias: 2013-2016, 2016-2019, 2019-2021

## Línea de Investigación:

- Control de sistemas dinámicos
- Sistemas autónomos no tripulados

## Artículos publicados:

- 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)
- 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)

## Áreas de interés:

- Control de vehículos no tripulados
  - Robótica
  - Diagnóstico de Fallas
-

# CURRICULUM VITAE: Dr. José Luis Rullán Lara

---

## Formación de recursos humanos

### a) Tesis de maestría concluidas

- 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. 2019
- 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

- Control Robusto Basado en Visión para la Navegación Autónoma de un Vehículo Marino no Tripulado.