

Dr. José Luis Rullan Lara

Email:	jrullan@pampano.unacar.mx
Dependencia de adscripción	Facultad de Ingeniería
Nombramiento:	Profesor Investigador de Tiempo Completo Titular C
Tipo de contrato:	Indefinido
ORCID:	https://orcid.org/0000-0002-6007-1025

Resumen curricular:

Ingeniero Mecánico Electricista por la Universidad Autónoma del Carmen (UNACAR), Maestro en Ciencias en Ingeniería Electrónica por el Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico (CENIDET) y Docteur en Technologie de l'Information et des Systèmes por la Université de Technologie de Compiègne, Francia. Su actividad académica y científica se desarrolla principalmente en las áreas de ingeniería mecatrónica, control automático, robótica autónoma, sistemas embebidos y sistemas marinos autónomos. Sus líneas de investigación incluyen control robusto y no lineal, navegación autónoma, estimación de estados, percepción, cooperación multi-robot.

Cuenta con amplia experiencia en docencia, investigación, formación de recursos humanos y gestión académica en el área de las ciencias de la ingeniería, así como en la creación y consolidación de programas de posgrado en ingeniería. Ha dirigido trabajos de tesis de licenciatura, maestría y doctorado, y ha participado en proyectos de investigación y cooperación académica nacional e internacional. En el ámbito de la gestión universitaria, se desempeñó como Director de la Facultad de Ingeniería y posteriormente como Secretario Académico de la UNACAR, participando en procesos de fortalecimiento de programas educativos, cuerpos académicos, investigación y cooperación académica.

Es integrante de los Núcleos Académicos de la Maestría en Ingeniería Mecatrónica y Doctorado en Ciencias de la Ingeniería.

Perfil del Investigador SNII		Perfil PRODEP	
Nivel		Reconocimiento:	Perfil Deseable
Área:	VII. Ingenierías y Desarrollo Tecnológico	Área de conocimiento:	Ingenierías
Campo:	Ingeniería Mecatrónica	Disciplina:	Ingeniería Mecatrónica
Disciplina:	Robótica	Periodo vigente:	2025-2028
Periodo vigente:	2022-2025		

Cuerpos Académicos	
Control Avanzado Aplicado a la Ingeniería y Tecnología UNACAR-CA-49 Integrante	Líneas de Generación y Aplicación del Conocimiento: - Control de Sistemas Dinámicos - Sistemas Autónomos No Tripulados

Bases de datos bibliográficas
Web of Science: ResearcherID AAQ-8468-2021 Scopus ID: 24721593700 ORCID: https://orcid.org/0000-0002-6007-1025 Google Scholar: https://scholar.google.com/citations?user=zwvJiBwAAAAJ&hl=es