



Hidalgo Poniente No. 46  
Col.La Estación C.P. 52006  
Lerma de Villada, Estado de México  
Tel. (01 728) 282 7002, ext 1013  
<http://www.ler.uam.mx/es/PortalLerma/D???>  
[@correo.ler.uam.mx](mailto:@correo.ler.uam.mx)

## NOMBRE: JORGE LÓPEZ ORTEGA

CATEGORÍA	Profesor de Tiempo: (Completo, determinado, asociado)
DEPARTAMENTO UBICACIÓN, TELÉFONO Y EXT.	Procesos Productivos Aulas – Laboratorio Divisional de Sistemas Digitales
ESTUDIOS	Ingeniería en: Electrónica en Universidad Autónoma Metropolitana - Azc Maestría en: Tecnología en Cómputo en Centro de Innovación y Desarrollo Tecnológico en Cómputo CIDETEC del IPN Doctorado en: Estancia de Investigación: Ingeniería de Sistemas, Automáti y Sistemas de Universidad Politécnica de Cataluña UPB – Barcelona Esp.
EXPERIENCIA DOCENTE	Materias impartidas: Microcontroladores, Microprocesadores, Circuitos Eléctricos, Sistemas digitales, Electrónica Analógica, Electrónica de Potencia, Sistemas embebidos, Robótica, Mecatrónica.
EXPERIENCIA LABORAL	Institución(es) (de la más reciente a la menos reciente): Profesor Investigador en Universidad Autónoma Metropolitana Azc. Insvpektor de calidad de Metrologia y Pruebas No Destructivas NDT en Mexicana de Aviación
LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN	<ul style="list-style-type: none"><li>• Robótica y Mecatrónica</li><li>• Sistemas Embebidos</li></ul>

PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN

- Desarrollo de un robot explorador para proyecto Lunabotics Mining Competition de National Aeronautics and Space Administration NASA

DISTINCIONES

Miembro del Sistema Nacional de Investigadores Nivel: No  
Reconocimiento al Perfil Deseable: No

ARTÍCULOS RELEVANTES

- “Modelo a escala de un controlador dinámico de factor de potencia para motores con factor de servicio elevado”
- “Diseño e implementación del hardware y software de comunicación y control para un manipulador SCARA”
- “Método geométrico para la orientación ortogonal en luces robóticas”
- “Reconstrucción de mapas por segmentación de rectas en la tarea de navegación de un robot móvil con escáner láser rplidar”
- “Reconstrucción de mapas 2d con escáner láser en navegación de robot móvil”

¿ACTUALMENTE CUENTA CON ALGÚN EQUIPO PARA INVESTIGACIÓN O DOCENCIA? (NO) (SI), ¿CUÁL?, ¿ESTÁ INVENTARIADO?

¿Autoriza que se publique en la página [www.ler.uam.mx](http://www.ler.uam.mx) la información que proporciona?

(SI) SI, AUTORIZO

¿Autoriza que se publique su fotografía en la página [www.ler.uam.mx](http://www.ler.uam.mx)?

(SI) SI, AUTORIZO