

Dr. Sergio Antonio Foyo Valdés

sergiofoyo@live.com.mx

Tel. +52 (55) 5950-4000 Ext. 4862



Doctor en Ciencias en Ingeniería Mecánica, Maestro en Ciencias en Ingeniería Mecatrónica e Ingeniero en Comunicaciones y Electrónica por el Instituto Politécnico Nacional UEPI-ESIME- Zacatenco. Posdoctorado en la Universidad Iberoamericana Ciudad de México.

Experiencia laboral orientada a la automatización y control de procesos industriales, realizado proyectos que involucran sistemas mecánicos, eléctricos, neumáticos e hidráulicos, y el uso de dispositivos controladores de diversos tipos y tecnologías.

Experiencia Docente de 15 años en nivel superior y posgrado, jefatura de división de ingeniería Mecatrónica TESCo, Desarrollo de planes y programas de especialización y Maestría, coordinador en programas de acreditación CACEI, Perfil docente deseable otorgado por PROMEP.

Proyectos de Investigación:

- Línea de investigación de Sistemas Dinámicos y Control - UIA
- Línea de Investigación y Desarrollo Tecnológico de Diseño e Integración de Sistemas Automatizados
- Proyecto actual: Desarrollo de una plataforma industrial de robots multi-agentes omnidireccionales como sistema de manejo de materiales.
- Áreas de interés: Sistemas de eventos discretos con redes de Petri, automatización y control en sistemas automatizado de manufactura flexible.

Productividad académica más relevante:

- **Publicación en Revista JCR** “Hybrid Architecture for Coordination of AGVs in FMS”, Revista Intech- International Journal of Advanced Robotic Systems; Vol. 11, 2014. DOI: 10.5772/57572.
- **Publicación en Revista JCR** “Modeling Framework for Automated Manufacturing Systems based on Petri Nets and ISA Standards”, Revista Studies in Informatics and Control; Vol.22 No. 2, Junio 2013. ISSN: 1220-1766 .
- **Publicación en Revista** “Modelado de una Celda de Manufactura Integrada por Computadora” Revista ConCiencia Tecnológica -Instituto Tecnológico de Aguascalientes ITA, Vol 39, Enero – Junio 2010. ISSN 1405-5597.
- **INCOM 2015** The 2015 IFAC Symposium on Information Control in Manufacturing “Motion Coordination of AGV’s in FMS using Petri Nets”. DOI:10.1016/j.ifacol.2015.06.079.
- **MUSME 2014-** International Symposium on Multibody Systems and Mechatronics 2014 “Decentralized Supervisory Control of an AMS based on the ISA Standards” DOI 10.1007/978-3- 319-09858-6 ISBN 978-3-319-09857-9 ISSN 2211-0992.