



Sistema Integral de Información Académica
Coordinación de Planeación, Evaluación y
Simplificación de la Gestión Institucional
Reporte individual



MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

Datos Generales

Nombre: MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

Máximo nivel de estudios: DOCTORADO

Antigüedad académica en la UNAM: 30 años

Nombramientos

Vigente: PROFESOR DE CARRERA TITULAR C TC Definitivo
Facultad de Ingeniería
Desde 01-02-2023

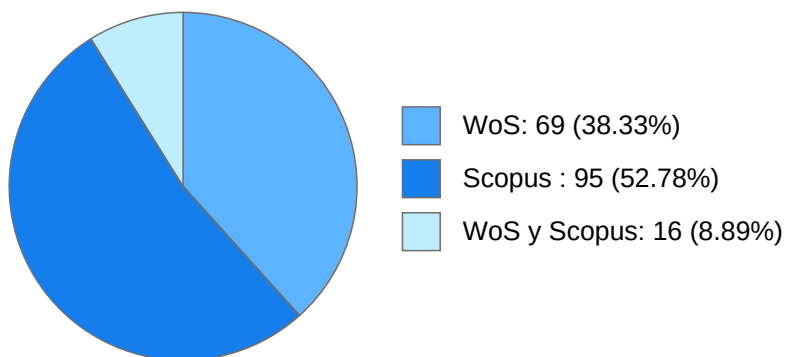
Estímulos, programas, premios y reconocimientos

SNI III 2024 - VIGENTE
SNI II 2010 - 2023
SNI I - 2009
PRIDE D 2017 - 2024
PRIDE C - 2017
CATEDRA ANGEL BORJA OSORNO 2014

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

DOCUMENTOS EN REVISTAS

Histórico de Documentos



#	Título	Autores	Revista	Año
1	Control and monocular visual SLAM of nonholonomic mobile robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Trujillo J.-C. Munguia R. et al.	EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL	2025
2	On the attitude consensus of rigid bodies using exponential coordinates	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sidón-Ayala M. et al.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2025
3	A Nonsingular Fixed-Time Sliding Mode Controller for Robot Manipulators in the Presence of External Perturbations and Partially Known Model	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Emmanuel Moulay Michael Defoort	INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL	2025
4	On the exact parameter estimation of robot manipulators with a predefined minimal amount of excitation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL	2024
5	On the Exact Parameter Estimation for Robot Manipulators Without Persistence of Excitation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL	2024

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

6	Time-Varying Delayed Bilateral Teleoperation Without Force/Velocity Measurements	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Rodríguez-Angeles A. et al.	IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY	2024
7	Stability Analysis and Experimental Validation of Standard Proportional-Integral-Derivative Control in Bilateral Teleoperators with Time-Varying Delays	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ EVERT JOSUE GUAJARDO BENAVIDES Sánchez-Sánchez P.	Algorithms	2024
8	On the finite time force estimation for bilateral teleoperation of robot manipulators with time varying delays	EVERT JOSUE GUAJARDO BENAVIDES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2023
9	On the robustness of force estimation methods for robot manipulators: An experimental study	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	JOURNAL OF THE FRANKLIN INSTITUTE-ENGINEERING AND APPLIED MATHEMATICS	2023
10	A continuous terminal sliding mode algorithm for robot manipulators: an application to force control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Vázquez-Alberto L.F.	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2023
11	Adapting the Robots CRS 465 and 255 for Original Control Laws Implementation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
12	Adaptive and Robust Control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
13	Bilateral Teleoperation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
14	Dynamics of Rigid Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
15	Mathematical Background	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
16	Robot Networks	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
17	The Robot CRS 255	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

18	The Robot CRS 465	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
19	Velocity Observer Design	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
20	A General Overview of Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
21	Common Control Approaches for Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
22	Force Control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
23	Position, Orientation and Velocity of Rigid Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
24	Preface	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
25	The Geomagic Touch Haptic Device	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
26	Experimental results on the control of a robot bilateral teleoperation system with time varying delays	MAURO GILBERTO LOPEZ RODRIGUEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Gutiérrez A.I. et al.	REVISTA 2022 IBEROAMERICAN A DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL
27	A Force/Motion Control Approach Based on Trajectory Planning for Industrial Robots With Closed Control Architecture	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Luis U. Evangelista-Hernandez et al.	IEEE ACCESS 2021
28	On the delayed kinematic correspondence with variable time delays for the control of the bilateral teleoperation of robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ MAURO GILBERTO LOPEZ RODRIGUEZ Nuño E. et al.	INTERNATIONAL 2021 JOURNAL OF CONTROL

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

29	Position and force control with mass estimation for cooperative systems	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ P. Sanchez-Sanchez	REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL	2020
30	Experimental Results on the Robust and Adaptive Control of Robot Manipulators without Velocity Measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ JAVIER PLIEGO JIMENEZ Romero J.G.	IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY	2020
31	On the adaptive control of robot manipulators with velocity observers	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ AMALINALLI ALETHIA ORTIZ ESPINOZA GERARDO RENE ESPINOSA PEREZ et al.	INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL	2020
32	Experimental Results for Haptic Interaction With Virtual Holonomic and Nonholonomic Constraints	JOSE DANIEL CASTRO DIAZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ et al.	IEEE ACCESS	2020
33	A simple approach for the force control of bilateral teleoperated manipulators with variable time delays	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Hernández-Ortiz Ó.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2020
34	Finite-time control for rigid robots with bounded input torques	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ MAURO GILBERTO LOPEZ RODRIGUEZ	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2020
35	Dexterous Remote Manipulation by Means of a Teleoperation System	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Cruz-Hernández C.	Robotica	2019
36	Dexterous robotic manipulation via a dynamic sliding mode force/position control with bounded inputs	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sánchez-Sánchez P.	IET CONTROL THEORY AND APPLICATIONS	2019
37	Output Feedback Hybrid Force/Motion Control for Robotic Manipulators Interacting with Unknown Rigid Surfaces	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Robotica	2019
38	Transparent bilateral teleoperation interacting with unknown remote surfaces with a force/velocity observer design	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2019
39	An alternative proof to the asymptotic stability of PID controllers for regulation of robot manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Ifac Journal Of Systems And Control	2019

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

40	Track trajectories with model uncertainty using a robust differentiator	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ et al.	REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL	2019
41	Velocity observer design for the consensus in delayed robot networks	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Nuño E.	JOURNAL OF THE FRANKLIN INSTITUTE-ENGINEERING AND APPLIED MATHEMATICS	2018
42	Observer design for the synchronization of bilateral delayed teleoperators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ MARISOL MORALES MALDONADO MAURO GILBERTO LOPEZ RODRIGUEZ et al.	EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL	2018
43	Telemanipulation of cooperative robots: a case of study	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2018
44	Control of bilateral teleoperators with time delays using only position measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ GERARDO RENE ESPINOSA PEREZ Nuño E.	INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL	2018
45	Observer design for bilateral teleoperation systems with variable time delays	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ LAURA MIRIAM LOPEZ RECILLAS MAURO GILBERTO LOPEZ RODRIGUEZ et al.	IFAC PAPERSONLINE	2017
46	A centralized hybrid position/force controller for cooperative robots with bounded torque inputs	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sánchez-Sánchez, P.	IEEE International Conference on Control and Automation ICCA	2017
47	On the adaptive control of cooperative robots with time-variant holonomic constraints	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF ADAPTIVE CONTROL AND SIGNAL PROCESSING	2017

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

48	Improving force tracking control performance in cooperative robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sanchez-Sanchez, Pablo	INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS	2017
49	Adaptive attitude control for spacecraft based on contraction analysis	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ YU TANG XU Juan C. Hernandez	IEEE Conference on Decision and Control	2017
50	Control de Fuerza de Robots Manipuladores Basado en Observadores Proporcionales Integrales Generalizados	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sira-Ramirez, Hebertt	REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL	2016
51	Observer based bilateral teleoperation for delayed systems: New proposal and experimental results	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Morales, Marisol Lopez, Mauro et al.	Ieee Industrial Electronics Society	2016
52	Speed-sensorless control of SR motors based on GPI observers	ALEJANDRA ICXIUH DE LA GUERRA CARRASCO MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES et al.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2016
53	Speed-sensorless control of SR motors based on GPI observers	ALEJANDRA ICXIUH DE LA GUERRA CARRASCO MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES et al.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2016
54	On the observability and the observer design of differential pneumatic pistons	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Weist, Jens	JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME	2015
55	Force control without inverse kinematics nor robot model	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ JUAN CARLO RIVERA DUEÑAS	2007 European Control Conference, Ecc 2007	2015
56	Transparent bilateral master-slave control based on virtual surfaces:Stability analysis and experimental results	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Rodriguez-Angeles A. Portillo-Vélez R.D.J. et al.	INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION	2015

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

57	Adaptive position/force control for robot manipulators in contact with a rigid surface with uncertain parameters	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL	2015
58	On the GPI approach with unknown inertia matrix in robot manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2014
59	GPI based velocity/force observer design for robot manipulators	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	ISA TRANSACTIONS	2014
60	Robot force control without dynamic model: Theory and experiments	JUAN CARLO RIVERA DUEÑAS MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Robotica	2013
61	Fuzzy vs Nonfuzzy in 2D Visual Servoing for Robot Manipulators	Maximiliano Bueno Lopez MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS	2013
62	Velocity and force observers for the control of robot manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ JUAN CARLO RIVERA DUEÑAS IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRAN SACTIONS OF THE ASME	2013
63	Master/slave robotic system for teaching motion-force manufacturing tasks	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ de Portillo-Vélez R.J. Cruz-Villar C.A. et al.	Applied Mechanics and Materials	2013
64	Simplified Methodology for Obtaining the Dynamic Model of Robot Manipulators	Pablo Sanchez Sanchez MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS	2012
65	Model free control for differential pneumatic pistons: experimental comparison	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Leonardo R. de la Cruz Weist, Jens et al.	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2011
66	Fuzzy logic control of a robot manipulator in 3D based on visual servoing	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Bueno-López M.	IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersO nline)	2011
67	On output regulation of direct visual servoing via velocity fields	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Perez, Ricardo R. Kelly, Rafael et al.	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2009

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

68	Force and velocity observers for the control of cooperative robots	JUAN CARLOS MARTINEZ ROSAS MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Robotica	2008
69	Discussion on: "Adaptive field-oriented control of synchronous motors with damping windings"	GERARDO RENE ESPINOSA PEREZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL	2008
70	Remote visual servoing of a robot manipulator via Internet2	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Monroy C. Kelly R. et al.	J INTELL ROBOT SYST	2007
71	Observer-based sliding mode impedance control of bilateral teleoperation under constant unknown time delay	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ García-Valdovinos L.-G. Parra-Vega V.	ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS	2007
72	Control of cooperative robots with observer design [Control de robots cooperativos con diseño de un observador]	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ PAUL ROLANDO MAYA ORTIZ Gudiño-Lau J.	REVISTA IBEROAMERICAN A DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL	2007
73	Discussion on: "Robustness of PID-controlled manipulators vis-à-vis actuator dynamics and external disturbances"	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ GERARDO RENE ESPINOSA PEREZ	EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL	2007
74	Bilateral Cartesian sliding PID force/position control for tracking in finite time of master-slave systems	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ García-Valdovinos L.G. Parra-Vega V.	Proceedings of the American Control Conference	2006
75	Robust bilateral teleoperation control under unknown constant time delay without velocity measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ García-Valdovinos L.G. Parra-Vega V.	IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersO nline)	2006
76	Observer-based higher-order sliding mode impedance control of bilateral teleoperation under constant unknown time delay	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ García-Valdovinos L.G. Parra-Vega V.	IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems	2006
77	Decentralized control of cooperative robots without velocity-force measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ ADRIAN MIGUEL CASTILLO SANCHEZ Martínez-Rosas J.C.	Automatica	2006
78	Cartesian control of robots without dynamic model and observer design	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ ADRIAN MIGUEL CASTILLO SANCHEZ Parra-Vega V.	Automatica	2006

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

79	Cartesian sliding PID force/position control for transparent bilateral teleoperation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ García-Valdovinos L.G. Parra-Vega V. et al.	Ilecon Proceedings (Industrial Electronics Conference)	2005
80	Higher-order sliding mode impedance bilateral teleoperation with robust state estimation under constant unknown time delay	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ García-Valdovinos L.G. Parra-Vega V.	IEEE/ASME International Conference On Advanced Intelligent Mechatronics, AIM	2005
81	Dynamic model and simulation of cooperative robots: A case study	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Gudiño-Lau J.	Robotica	2005
82	Decentralized control of cooperative robots without velocity-force measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ ADRIAN MIGUEL CASTILLO SANCHEZ Martínez-Rosas J.C.	IFAC Proceedings Volumes (IFAC-Papers Online)	2005
83	Robot control without velocity measurements: New theory and experimental results	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Kelly R.	IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION	2004
84	On the control of cooperative robots without velocity measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Gudiño-Lau J. Muñoz L.A. et al.	IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY	2004
85	Robot control and parameter estimation with only joint position measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Automatica	2003
86	Force control with a velocity observer	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Gudiño-Lau J.	European Control Conference, ECC 2003	2003

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

87	Remarks on the stability of parallel force/position control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Cervantes I. Alvarez-Ramirez J. et al.	PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING	2003
88	Tracking of industrial robot manipulators with PID-like control - Theory and experiments	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Castillo-Tapia A. Parra-Vega V. et al.	International Conference On Mechatronics, Icom 2003	2003
89	Control of cooperative robots without velocity measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Muñoz L.A.	IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems	2002
90	Adaptive control of robots with an improved transient performance	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ YU TANG XU	IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL	2002
91	Robust control of robots by using a linear observer	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	IEEE/ASME International Conference On Advanced Intelligent Mechatronics, Aim	2001
92	Improving transient performance by adaptive control of robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ YU TANG XU	2001 European Control Conference, Ecc 2001	2001
93	On tracking control of flexible robot arms	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Siciliano B.	IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL	2000
94	Tracking control of flexible robot arms with a nonlinear observer	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Automatica	2000

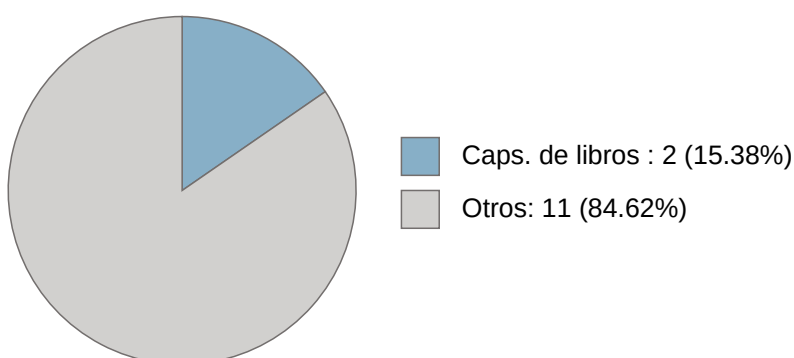
MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

95	On the properties of a dynamic model of flexible robot manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME	1998
96	Tracking control of flexible robot arms	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Ecc 1997 - European Control Conference	1997
97	Adaptive Control of Robot Manipulators Based on Passivity	YU TANG XU MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL	1994
98	Adaptive control of robot manipulators based on passivity	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Tang Yu	IEEE Conference on Decision and Control	1993

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

LIBROS Y CAPITULOS CON ISBN

Obras con registro ISBN



#	Título	Autores	Alcance	Año	ISBN
1	A Robust Algorithm for the Tracking Control of Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Conferenc e Paper	2024	9783907144107
2	A robust algorithm for the tracking control of robot manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IEEE	Proceedin gs Paper	2024	9798331540920
3	Transparent master-slave teleoperation without force nor velocity measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Gutierrez-Giles A. Rodriguez-Angeles A.	Conferenc e Paper	2019	9783907144008
4	Cooperative robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sánchez-Sánchez, P.	Capítulo de un Libro	2016	9781522517603
5	Observer based bilateral teleoperation for delayed systems: New proposal and experimental results	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Morales M. López M. et al.	Conferenc e Paper	2016	9781509034741
6	Observer-based control of a class of electromechanical systems	GERARDO RENE ESPINOSA PEREZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Velasco-Villa M.	Conferenc e Paper	2015	9783952417355
7	Cooperative robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sánchez-Sánchez P.	Capítulo de un Libro	2015	9781466686946

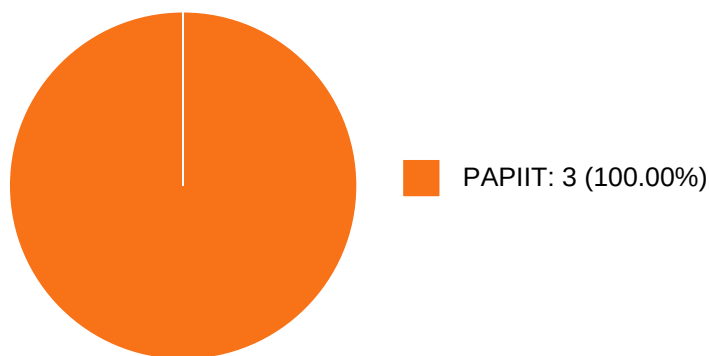
MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

8	Adaptive position/force control for robot manipulators in contact with a rigid surface with unknown parameters	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Proceedin gs Paper	2015	9783952426937
9	A simple application of GPI observers to the force control of robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	Conferenc e Paper	2014	9781479967735
10	Velocity/force observer design for robot manipulators	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Conferenc e Paper	2013	9781467355063
11	Velocity/Force Observer Design for Robot Manipulators	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Proceedin gs Paper	2013	9781467355087
12	A simple approach for 2D visual servoing	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Bueno-López M. Espinosa A.	Conferenc e Paper	2009	9781424446025
13	Testing experimentally the robustness against friction of a force control algorithm	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ JUAN CARLO RIVERA DUEÑAS	Conferenc e Paper	2008	1424416655

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS

Histórico de participación en proyectos

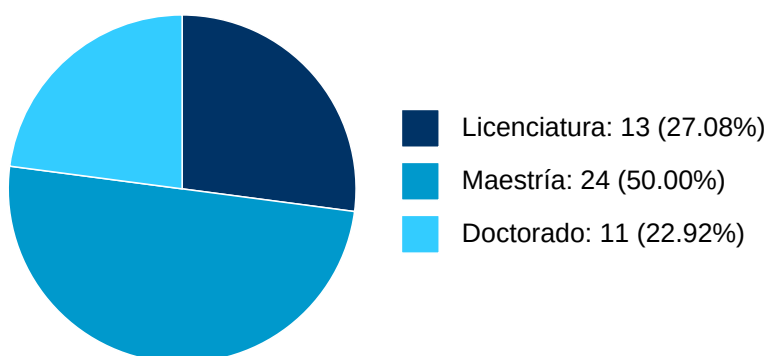


#	Nombre	Participantes	Fuente	Fecha inicio	Fecha fin
1	Diseño de observadores para la tele-operación bilateral de sistemas con retardo	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Recursos PAPIIT	01-01-2017	31-12-2019
2	Control y regulación de fuerza en sistemas de teleoperación bilateral.	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Recursos PAPIIT	01-01-2020	31-12-2022
3	Control adaptable de sistemas Euler-Lagrange	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Recursos PAPIIT	01-01-2023	31-12-2025

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

PARTICIPACIÓN EN TESIS

Histórico de Colaboraciones en Tesis



#	Título del documento	Tipo de Tesis	Sinodales	Autores	Entidad	Año
1	Diseño de algoritmos continuos por modos deslizantes multidimensionales	Tesis de Maestría	JESUS ALVAREZ CALDERON,	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ, LEONID FRIDMAN, et al.	Facultad de Filosofía y Letras, Facultad de Ingeniería,	2022
2	Control de fuerza sobre superficies con altos coeficientes de fricción	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Vázquez Alberto, Lauro Fernando,	Facultad de Ingeniería,	2022
3	Haptic rendering from holonomic and nonholonomic constraints for interaction with virtual surfaces used in medical simulation	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Castro Díaz, José Daniel,	Facultad de Ingeniería,	2021
4	Sistema de teleoperación bilateral para robots con configuración cinemática distinta	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Martínez Fernández, Enrique,	Facultad de Ingeniería,	2021
5	Sistemas de teleoperación bilaterales con retardos variantes en el tiempo	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	López Rodríguez, Mauro Gilberto,	Facultad de Ingeniería,	2021

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

6	Estimación de fuerza para robots manipuladores con restricciones holonómicas	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Sánchez Ortega, Allen Eduardo,	Facultad de Ingeniería,	2020
7	Control de fuerza en sistemas teleoperados con retardos variantes en el tiempo	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Hernández Ortiz, Oscar,	Facultad de Ingeniería,	2019
8	Control cooperativo de robots para la manipulación diestra de objetos con incertidumbre de peso	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Sánchez Sánchez, Pablo,	Facultad de Ingeniería,	2019
9	Control adaptable de robots manipuladores con observador de velocidad	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Ortiz Espinoza, Amalinalli Alethia,	Facultad de Ingeniería,	2019
10	Diseño e implementación de un mecanismo en configuración de muñeca esférica para experimentos de control de fuerza en superficies virtuales	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Martínez Fernández, Enrique,	Facultad de Ingeniería,	2018
11	Manipulación diestra de objetos por medio de un esquema de teleoperación	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Pliego Jiménez, Javier,	Facultad de Ingeniería,	2017
12	Diseño de observadores para la teleoperación bilateral de robots con retardos variantes en el tiempo	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	López Recillas, Laura Miriam,	Facultad de Ingeniería,	2017
13	Control semiactivo de estructuras utilizando amortiguadores magnetoreológicos	Tesis de Maestría	LUIS AGUSTIN ALVAREZ ICAZA LONGORIA,	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ, HECTOR BENITEZ PEREZ, et al.	Facultad de Ingeniería, Instituto de Ingeniería, Instituto de Investigaciones en Matemáticas Aplicadas y en Sistemas,	2017

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

14	Desarrollo y construcción de una tarjeta para la adquisición de datos y control de robots cooperativos	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	García Gutiérrez, Francisco Javier,	Facultad de Ingeniería,	2016
15	Control de fuerza sobre superficies virtuales en 3D	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Hernández García, Pedro Edyvan,	Facultad de Ingeniería,	2016
16	Transparent teleoperation with unknown surfaces and force estimation	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Gutiérrez Giles, Iván Alejandro,	Facultad de Ingeniería,	2016
17	Control de un sistema bilateral teleoperado con diseño de observador	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Morales Maldonado, Marisol,	Facultad de Ingeniería,	2016
18	Control de un sistema bilateral teleoperado con retardo en movimiento restringido	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	López Rodríguez, Mauro Gilberto,	Facultad de Ingeniería,	2016
19	Planeación de trayectorias para el control de fuerza sobre superficies esféricas empleando cuaterniones unitarios	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Gómez Moya, Salvador,	Facultad de Ingeniería,	2015
20	Display háptico de sistemas dinámicos virtuales y teleoperados sujetos a restricciones holonómicas	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Villavicencio Castillo, José Antonio,	Facultad de Ingeniería,	2015
21	Control de fuerza sobre superficies virtuales	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	García López de Llergo, Carla,	Facultad de Ingeniería,	2014
22	Seguimiento de trayectoria para robots móviles con restricciones no holonómicas por medio de rediseño de lyapunov	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Trujillo Flores, Juan Carlos,	Facultad de Ingeniería,	2014
23	Control adaptable de robots móviles con restricciones no holonómicas	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Albarrán Castro, Juan Carlos,	Facultad de Ingeniería,	2014

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

24	Diseño de un observador de fuerza para un sistema maestro-esclavo de robots rígidos	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	García Sánchez, José Rafael,	Facultad de Ingeniería,	2013
25	Modelos dinámicos para la descripción de operadores humanos en el análisis de sistemas de telemanipulación	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Manrique De La Cruz, Joaquin,	Facultad de Ingeniería,	2013
26	Sistema de visión para el control de robots manipuladores en 3D	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Aguilar Guevara, Carlos Alejandro, García Luciano, Laura,	Facultad de Ingeniería,	2013
27	Control de posición/fuerza-torque para manipuladores con compensación de fricción	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Rivera Dueñas, Juan Carlo,	Facultad de Ingeniería,	2012
28	Control servovisual de robots manipuladores en 3d	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Bueno López, Maximiliano,	Facultad de Ingeniería,	2012
29	Control de posición y fuerza de un sistema de teleoperación maestro-esclavo con superficie de contacto desconocida	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Piiego Jimenez, Javier,	Facultad de Ingeniería,	2012
30	Puesta en marcha de la estación de trabajo TP-801	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Castro Díaz, José Daniel,	Facultad de Ingeniería,	2011
31	Control de desplazamiento y fuerza de un pistón neumático diferencial (Displacement and force control of a differential pneumatic actuator)	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Weist, Jens,	Facultad de Ingeniería,	2011
32	Control de fuerza de robots planares con retroalimentación visual	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Gutiérrez Giles, Iván Alejandro,	Facultad de Ingeniería,	2011
33	Análisis del movimiento de un robot bípedo de siete grados de libertad	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Piiego Jiménez, Javier,	Facultad de Ingeniería,	2010

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

34	Puesta en funcionamiento de dispositivos didácticos para control	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Gutiérrez Giles, Iván Alejandro,	Facultad de Ingeniería,	2009
35	Control servo visual de robots planares	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Huerta García, David,	Facultad de Ingeniería,	2009
36	Control de posición en 3D de un robot por retroalimentación visual	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Leyva Morales, Virgilio Adrián,	Facultad de Ingeniería,	2009
37	Control de posición/fuerza para manipuladores rígidos basado en cuaterniones unitarios	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Rivera Dueñas, Juan Carlo,		2007
38	Control de robots cooperativos con un observador lineal	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Sagredo Hernández, Luis René,		2006
39	Control cartesiano de una mano mecánica de dos dedos	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Villegas Aguilar, María Angélica,		2006
40	Control de robots cooperativos sin medición de velocidad/fuerza	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Martínez Rosas, Juan Carlos,		2006
41	Control no lineal de robots cooperativos sin medición de velocidad	Tesis de Doctorado	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Gudiño Lau, Jorge,		2005
42	Diseño y construcción de una mano mecánica de dos dedos	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Villegas Aguilar, María Angélica,		2004
43	Diseño de un algoritmo de control de posición / fuerza para manipuladores industriales	Tesis de Maestría	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Castillo Sánchez, Adrián Miguel,		2004
44	Implementación de diversos algoritmos de control en un robot industrial	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Pérez Camacho, Eduardo,		2003

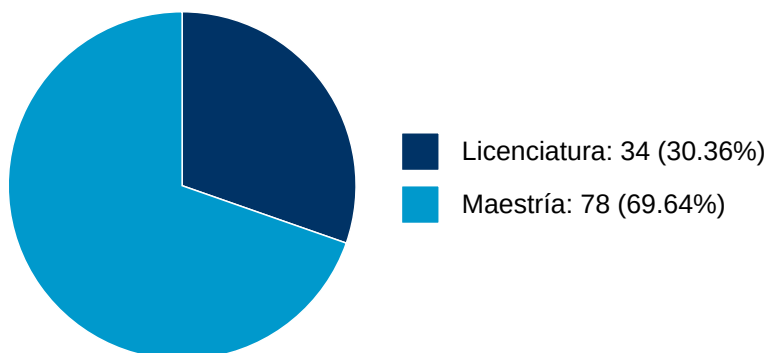
MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

45	Implementacion de controladores difusos en un sistema de robots industriales	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Aranda Melo, Luis Enrique,	2003
46	Control difuso para un robot tipo rhino : construccion de interfaz para computadora y resultados experiemntales	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Saint Martin de Maria y Campos, Ricardo,	2002
47	Manipulación estable de objetos rígidos utilizando dos robots industriales y un sistema de visión	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Bentrup Valladares, Carina Monique,	2002
48	Adaptacion de dos robots industriales para su utilizacion en el desarrollo de nuevas tecnicas y algoritmos de control	Tesis de Licenciatura	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ,	Castillo Sanchez, Adrian Miguel,	2002

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

DOCENCIA IMPARTIDA

Histórico de docencia



#	Nivel titulación	Asignatura	Entidad	Alumnos	Semestre
1	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	40	2024-2
2	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2024-2
3	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERÍA ELÉCTRICA ROBÓTICA	Facultad de Ingeniería	4	2024-2
4	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	35	2024-1
5	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	1	2024-1
6	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	1	2024-1
7	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	4	2024-1
8	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	33	2023-2
9	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERÍA ELÉCTRICA ROBÓTICA	Facultad de Ingeniería	2	2023-2
10	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	0	2023-2
11	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	6	2023-1
12	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	30	2023-1
13	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2022-2
14	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2022-2
15	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERÍA ELÉCTRICA	Facultad de Ingeniería	7	2022-2
16	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	35	2022-2

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

17	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	6	2022-1
18	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	34	2022-1
19	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	2	2022-1
20	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	2	2022-1
21	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERÍA ELÉCTRICA ROBÓTICA	Facultad de Ingeniería	5	2021-2
22	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2021-2
23	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	45	2021-2
24	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	30	2021-1
25	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	1	2021-1
26	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	13	2021-1
27	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	1	2021-1
28	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	35	2020-2
29	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERÍA ELÉCTRICA. ROBÓTICA	Facultad de Ingeniería	2	2020-2
30	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2020-2
31	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2020-2
32	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	8	2020-1
33	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	2	2020-1
34	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	2	2020-1
35	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	17	2020-1
36	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	11	2019-2
37	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERÍA ELÉCTRICA. ROBÓTICA	Facultad de Ingeniería	13	2019-2
38	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2019-2
39	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	15	2019-1
40	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	1	2019-1
41	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	1	2019-1
42	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	17	2019-1
43	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	24	2017-2
44	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERÍA ELÉCTRICA. ROBÓTICA	Facultad de Ingeniería	9	2017-2
45	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	1	2017-2
46	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACION I-320298	Facultad de Ingeniería	11	2017-1
47	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I-320464	Facultad de Ingeniería	1	2017-1
48	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II-320522	Facultad de Ingeniería	1	2017-1
49	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	25	2017-1
50	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	25	2016-2

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

51	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERIA ELECTRICA	Facultad de Ingeniería	10	2016-2
52	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2016-2
53	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2016-2
54	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	2	2016-1
55	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	30	2016-1
56	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	13	2016-1
57	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	2	2016-1
58	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	35	2015-2
59	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERIA ELECTRICA	Facultad de Ingeniería	12	2015-2
60	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2015-2
61	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2015-2
62	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	1	2015-1
63	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	27	2015-1
64	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	1	2015-1
65	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	15	2015-1
66	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	25	2014-2
67	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2014-2
68	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2014-2
69	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2014-2
70	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	11	2014-2
71	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	3	2014-1
72	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	3	2014-1
73	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	25	2014-1
74	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	16	2013-2
75	Maestría	SESION DE TUTORIA II	Facultad de Ingeniería	16	2013-2
76	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2013-2
77	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERIA ELECTRICA	Facultad de Ingeniería	6	2013-2
78	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	2	2013-1
79	Maestría	SESION DE TUTORIA III	Facultad de Ingeniería	15	2013-1
80	Maestría	SESION DE TUTORIA IV	Facultad de Ingeniería	15	2013-1
81	Maestría	SESION DE TUTORIA I	Facultad de Ingeniería	32	2013-1
82	Maestría	SESION DE TUTORIA II	Facultad de Ingeniería	15	2013-1

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

83	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	17	2013-1
84	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	2	2013-1
85	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	11	2013-1
86	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	17	2012-2
87	Maestría	TEMAS AVANZADOS DE INGENIERIA ELECTRICA	Facultad de Ingeniería	13	2012-2
88	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	16	2012-1
89	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	11	2012-1
90	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	3	2012-1
91	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	3	2012-1
92	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	17	2011-2
93	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	11	2011-2
94	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	1	2011-1
95	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	1	2011-1
96	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	31	2010-2
97	Licenciatura	SEMINARIO DE TITULACION	Facultad de Ingeniería	1	2010-2
98	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	11	2010-2
99	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	16	2010-1
100	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	30	2010-1
101	Curso de Licenciatura	Dinámica y control de robots manipuladores	Instituto de Ingeniería	0	
102	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	33	2009-2
103	Licenciatura	CONTROL ANALOGICO	Facultad de Ingeniería	1	2009-2
104	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	6	2009-2
105	Curso de Licenciatura	Cinemática de robots manipuladores	Instituto de Ingeniería	0	
106	Licenciatura	CONTROL ANALOGICO	Facultad de Ingeniería	1	2009-1
107	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	31	2009-1
108	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	2	2009-1
109	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	15	2009-1
110	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	2	2009-1
111	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	30	2008-2
112	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	5	2008-2
113	Curso de Licenciatura	Cinemática de robots manipuladores	Instituto de Ingeniería	0	
114	Maestría	TEMAS SELECTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	12	2008-1
115	Licenciatura	FUNDAMENTOS DE CONTROL	Facultad de Ingeniería	32	2008-1



Sistema Integral de Información Académica
Coordinación de Planeación, Evaluación y
Simplificación de la Gestión Institucional
Reporte individual



MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

PATENTES

No se encuentran registros en la base de datos de patentes asociados a:

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

FUENTES DE INFORMACIÓN

Internos

#	Información	Fuente	Sistema	Periodo
1	Grupos ordinarios y resumen de historias académicas	DGAE	SIAE	2008-2025
2	Nombramientos, datos generales, estímulos, premios y reconocimientos	DGAPA	RUPA	2008-2025
3	Producción Académica	CH	Humanindex	2008-2021
4	Producción Académica	CIC	SCIC	2000-2017
5	Proyectos	DGPO	SISEPRO	2018-2022
6	Tesis	DGB	TESIUNAM	2008-2025
7	Tutorías en Posgrado	CGEP	SIIPosgrado	2008-2021

Externos

#	Información	Fuente	Sistema	Periodo
8	Documentos Indexados	Elsevier	Scopus	2008-2025
9	Documentos Indexados	Thomson Reuters	WoS	2008-2025
10	Obras con registro ISBN	INDAUTOR	Agencia ISBN	2008-2025
11	Patentes	IMPI	SIGA	2008-2024