

Table of Contents

	Page
Aplicación web e-learning multiplataforma para recolección de datos de usuarios y retroalimentación automática basada en técnicas estadísticas	9
<i>Samuel Montiel Santos, Luis Ángel Reyes Hernández, Asdrúbal López-Chau, Beatriz Alejandra Olivares Zepahua, Celia Romero Torres</i>	
Estado del arte en los sistemas de recomendación	25
<i>Oscar Escamilla González, Sergio Marcellin Jacques</i>	
Modelo de inferencia difuso para clasificación de estilos de aprendizaje con base en el Test de Honey-Alonso	41
<i>Alvaro de Reza Estrada, Sandra Silvia Roblero Aguilar, Héctor Rafael Orozco Aguirre, Saturnino Job Morales Escobar</i>	
Sistemas inmunes artificiales aplicados a la robótica: agarre de objetos	55
<i>Daniel Ramirez, Jesús Ortiz, Pedro Ponce, Arturo Molina</i>	
Seguimiento autónomo de personas con un robot aéreo no tripulado	71
<i>Fabiola Guevara Soriano, Antonio Alfredo Reyes Montero, Abraham Sánchez López</i>	
Integración de técnicas de inteligencia artificial en ambiente domótico	85
<i>Georgina Resendíz, Enrique Mendéz, Ana Luisa Sanchez, Fernando Gudiño</i>	
Controladores inteligentes para invernadero hidropónico	99
<i>Pedro Ponce, Arturo Molina, Omar Mata</i>	
Análisis de pérdidas en semiconductores de potencia generadas por controladores difusos de velocidad en motores de CD sin escobillas	115
<i>Manuel García-López, Antonio Rosales, Pedro Ponce-Cruz, Arturo Molina, Jose J. Rodriguez Rivas</i>	
Sintonización de controladores PID por medio de un algoritmo genético con fertilización in vitro aplicado a un convertidor multicelular	129
<i>J. F. García-Mejía, A. A. Flores-Fuentes, J. C. Ambriz-Polo, L. A. González-Escobar, C. E. Torres-Reyes, E. E. Granda Gutiérrez</i>	

Visión por computadora en un robot móvil tipo oruga	145
<i>Uriel González Escalona, Elsa Rubio Espino, Juan Humberto Sossa Azuel</i>	
Control con rechazo activo de perturbaciones para el equilibrio de robots humanoides.....	159
<i>S.M. Orozco-Soto, J.M. Ibarra-Zannatha</i>	
Comparación experimental de controladores PID clásico, PID no lineal y PID difuso para el caso de regulación	173
<i>Luis Fidel Cerecero Natale, Eduardo Campos Mercado, Julio Cesar Ramos Fernández, Marco Antonio Marquéz Vera, Irvin Arlin Chan Ac</i>	
Desempeño de un regulador-estabilizador neurodifuso en un sistema multimáquinas	189
<i>Jacob Efrain Diaz Lavariega, David Romero Romero</i>	
Navegación jerárquica de un robot humanoide usando redes de Petri y lógica difusa.....	207
<i>Federico Furlán Colón, Elsa Rubio Espino, Juan Humberto Sossa Azuela, Víctor Hugo Ponce Ponce</i>	
Ecuaciones inversas de filtros de reconstrucción perfecta	221
<i>Oscar Herrera-Alcántara, María del Carmen E. Macías-Sánchez, Miguel González-Mendoza</i>	