



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



EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

Datos Generales

Nombre: EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

Máximo nivel de estudios: DOCTORADO

Antigüedad académica en la UNAM: 25 años

Nombramientos

Vigente: PROFESOR DE CARRERA ASOCIADO C TC No Definitivo
Facultad de Ingeniería
Desde 01-02-2023

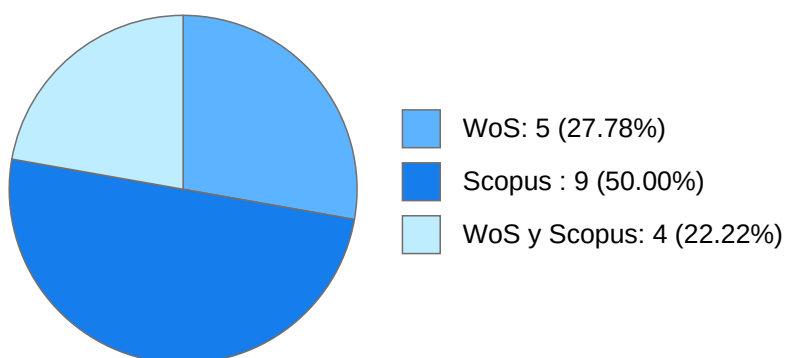
Estímulos, programas, premios y reconocimientos

SNI C 2013 - 2015
PRIDE C 2010 - 2024
PRIDE B - 2010

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

DOCUMENTOS EN REVISTAS

Histórico de Documentos



#	Título	Autores	Revista	Año
1	State and unknown input estimation of an anaerobic digestion reactor with experimental validation	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Dewasme L. Sbarciog M. et al.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2019
2	State and Input Estimation of an Anaerobic Digestion Reactor using a Continuous-discrete Unknown Input Observer	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL JAIME ALBERTO MORENO PEREZ Sbarciog M. et al.	IFAC PAPERSONLINE	2015
3	A dynamical interpretation of strong observability and detectability concepts for nonlinear systems with unknown inputs: Application to biochemical processes	JAIME ALBERTO MORENO PEREZ EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Vande Wouwer, Alain	BIOPROCESS AND BIOSYSTEMS ENGINEERING	2014
4	Dissipative design of unknown input observers for systems with sector nonlinearities	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL JAIME ALBERTO MORENO PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL	2011
5	State and input estimation in phytoplanktonic cultures using quasi-unknown input observers	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Wouwer, A. Vande	CHEMICAL ENGINEERING JOURNAL	2011

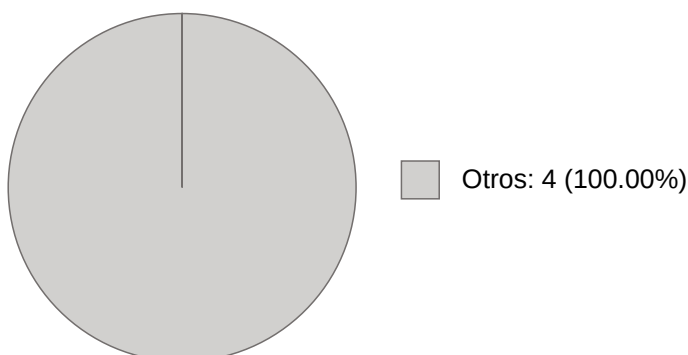
EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

6	Super-twisting observer-based output feedback control of a class of continuous exothermic chemical reactors	JAIME ALBERTO MORENO PEREZ EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL JORGE DIAZ SALGADO et al.	IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersOnline)	2010
7	Constructive design of unknown input nonlinear observers by dissipativity and LMIS	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Zeitz M. JAIME ALBERTO MORENO PEREZ	IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersOnline)	2005
8	Passivity and unknown input observers for nonlinear systems	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL JAIME ALBERTO MORENO PEREZ	IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersOnline)	2002
9	Passification by output injection of nonlinear systems	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL JAIME ALBERTO MORENO PEREZ	IEEE Conference On Control Applications - Proceedings	2001

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

LIBROS Y CAPITULOS CON ISBN

Obras con registro ISBN



#	Título	Autores	Alcance	Año	ISBN
1	Third order super twisting algorithm applied to a robotic arm with 3 degrees of freedom	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Cesar E. Conejo-Benitez Ixbalank Torres et al.	Proceedin gs Paper	2021	9781665418836
2	Test of a robust ZMP based pattern generator with a 12-internal-DoF biped robot model	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Jimenez-Rioja U. Merino-Morales F.	Proceedin gs Paper	2015	9781467383295
3	Estimation of the dilution rate and the states of a microalgae culture using a linear quasi-unknown input observer	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Vande Wouwer A.	Conferenc e Paper	2014	9783952417393
4	Observability/detectability analysis for nonlinear systems with unknown inputs - Application to biochemical processes	JAIME ALBERTO MORENO PEREZ EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL Vande Wouwer A.	Conferenc e Paper	2012	9781467325318



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



EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS

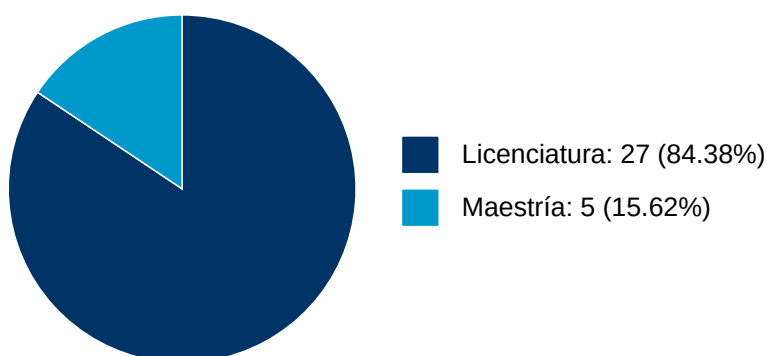
No se encuentran registros en la base de datos de SISEPRO asociados a:

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

PARTICIPACIÓN EN TESIS

Histórico de Colaboraciones en Tesis



#	Título del documento	Tipo de Tesis	Sinodales	Autores	Entidad	Año
1	Diseño, construcción y control de un dispositivo VTOL de 2 GDL	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	González Duardo, Saúl, Romero Rivas, Víctor Octavio,	Facultad de Ingeniería,	2023
2	Actuador magnético para un dispositivo de compresión cardíaca directa	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Lozano Acuña, Iván,	Facultad de Ingeniería,	2023
3	Procedimiento de ensamblado técnico y medición de bobinas de Helmholtz	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Saldierna Sevilla, Luis Mario,	Facultad de Ingeniería,	2022
4	Inteligencia artificial aplicada en el diseño de un dispositivo para registrar el número de contactos de una persona en el marco de COVID-19	Tesis de Licenciatura	ROSA ITZEL FLORES LUNA,	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL, Martínez Martínez, Guillermo,	Facultad de Ingeniería,	2022
5	Rediseño del sistema de alimentación de una cámara climática	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Saavedra González, Julio César,	Facultad de Ingeniería,	2019

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

6	Modularización y unificación de sistemas para el control de un robot bípedo con ROS	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Ricárdez Ortigosa, Adrián,	Facultad de Ingeniería,	2019
7	Diseño, construcción y control de un sistema estabilizador para smartphone : gimbal	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Ramos Fernández, Alonso, Flores Flores, Rodrigo,	Facultad de Ingeniería,	2018
8	Simulación de controladores basados en el modelo matemático de un exoesqueleto de miembro superior	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Estrada Sánchez, Gerardo,	Facultad de Ingeniería,	2018
9	Comparación de dos algoritmos de control de marcha de un robot bípedo de 12 GDL	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Ontiveros García, Eduardo,	Facultad de Ingeniería,	2018
10	Diseño y desarrollo de una plataforma experimental para evaluar estrategias de control en procesos térmicos industriales	Tesis de Licenciatura	SERAFIN CASTAÑEDA CEDEÑO,	GLORIA CORREA PALACIOS, PAUL ROLANDO MAYA ORTIZ, et al.	Facultad de Ingeniería,	2018
11	Análisis de vibraciones en un modelo de un ave (bípedo) para predecir la posición del suelo	Tesis de Licenciatura	LUIS YAIR BAUTISTA BLANCO,	SERAFIN CASTAÑEDA CEDEÑO, JESUS MANUEL DORADOR GONZALEZ, et al.	Facultad de Ingeniería,	2017
12	Diseño mecánico y control de un manipulador cartesiano de dos grados de libertad para un grabador láser basados en la naturaleza	Tesis de Maestría	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Cruz Cruz, Luis Arturo,	Facultad de Ingeniería,	2017
13	Controladores difusos para la postura y marcha de un robot bípedo	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Sánchez Ortega, Allen Eduardo,	Facultad de Ingeniería,	2017

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

14	Diseño de controlador robusto para la mano cdm i	Tesis de Maestría	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Valenzuela Montes, Rubén,	Facultad de Ingeniería,	2016
15	Diseño, construcción y control de una aeronave tipo dron	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Fernández Bobadilla, Héctor Alberto, Ramírez Carmona, Ulises, et al.	Facultad de Ingeniería,	2016
16	Renovación y mejoramiento de actuadores e instrumentación de un robot bípedo	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Hernández Márquez, Saddam,	Facultad de Ingeniería,	2016
17	Planeación de trayectorias de un robot bípedo con un modelo parametrizado carro mesa	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Merino Morales, María Fernanda,	Facultad de Ingeniería,	2016
18	Desarrollo de dos prototipos didácticos para prácticas de control automático en motores de corriente directa	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Salgado Ortiz, Christopher,	Facultad de Ingeniería,	2015
19	Diseño, modelado y control de un robot móvil con forma esférica	Tesis de Licenciatura	ALFREDO ARENAS GONZALEZ,	SERAFIN CASTAÑEDA CEDEÑO, FRANCISCO CUENCA JIMENEZ, et al.	Facultad de Ingeniería,	2015
20	Análisis cinemático y dinámico de un robot bípedo de 12 GDL internos utilizando la formulación Newton-Euler	Tesis de Maestría	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Ruiz Hernández, Octavio,	Facultad de Ingeniería,	2014
21	Implementación de un controlador externo en un cuadricóptero comercial	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Barquín Murguía, Alberto Isaac,	Facultad de Ingeniería,	2014

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

22	Equilibrio dinámico de un robot bípedo utilizando el modelo simplificado carro-mesa	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Jiménez Rioja, Ulises Alejandro,	Facultad de Ingeniería,	2014
23	Control basado en pasividad de un sistema robótico de teleoperación háptica maestro-esclavo	Tesis de Maestría	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Martínez Roldan, César Berthold,	Facultad de Ingeniería,	2013
24	Instrumentación de un robot bípedo de 12 gdl : sensores de posición, presión e inercial	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Villalobos Guerrero, Ernesto,	Facultad de Ingeniería,	2013
25	Construcción y control de un robot paralelo utilizando visual servoing	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Perez Cruz, Julio Franco,	Facultad de Ingeniería,	2013
26	Diseño, construcción y control de un doble péndulo invertido rotacional	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Avila Ruiz, Marisol Anel,	Facultad de Ingeniería,	2013
27	Diseño, construcción y control bilateral de un sistema teleoperado	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Alvarez Ruiz, Jorge Arturo, Osorio Figueroa, Omar,	Facultad de Ingeniería,	2012
28	Desarrollo de un prototipo para aplicaciones didácticas de control bilateral	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Alarcón Salazar, Jesús,	Facultad de Ingeniería,	2012
29	Planificación y optimización de la caminata de un robot bípedo	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	López García, Rafael,	Facultad de Ingeniería,	2012
30	Modelos cinemático y dinámico de un robot bípedo de doce grados de libertad internos	Tesis de Maestría	FRANCISCO CUENCA JIMENEZ,	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL, Narváez Aroche, Octavio,	Facultad de Ingeniería,	2010
31	Diseño, fabricación y control de un péndulo doble	Tesis de Licenciatura	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL,	Albarrán Castro, Juan Carlos,	Facultad de Ingeniería,	2009



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



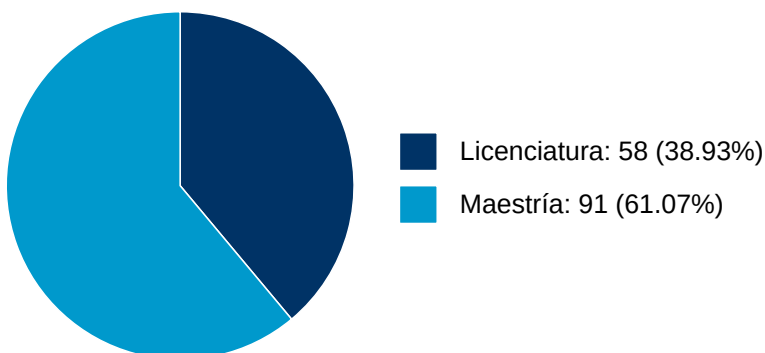
EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

32	Análisis cinemático y dinámico de un robot paralelo tipo diamante	Tesis de Licenciatura	FRANCISCO CUENCA JIMENEZ,	EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL, García Gálvez, Guadalupe Dalía,	Facultad de Ingeniería,	2008
----	---	-----------------------	---------------------------	---	-------------------------	------

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

DOCENCIA IMPARTIDA

Histórico de docencia



#	Nivel titulación	Asignatura	Entidad	Alumnos	Semestre
1	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	35	2024-2
2	Licenciatura	TEMAS SEL. DE MECATRONICA I	Facultad de Ingeniería	5	2024-2
3	Licenciatura	TEMAS SEL. DE MECATRONICA II	Facultad de Ingeniería	4	2024-2
4	Maestría	SESIÓN DE TUTORÍA IV	Facultad de Ingeniería	2	2024-2
5	Maestría	ACTIVIDADES ACADÉMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACIÓN	Facultad de Ingeniería	21	2024-2
6	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	30	2024-1
7	Maestría	SESIÓN DE TUTORÍA III	Facultad de Ingeniería	1	2024-1
8	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN III	Facultad de Ingeniería	1	2024-1
9	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	4	2024-1
10	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRÓNICOS	Facultad de Ingeniería	4	2024-1
11	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	33	2023-2
12	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	25	2023-2
13	Maestría	SESIÓN DE TUTORÍA IV	Facultad de Ingeniería	2	2023-2
14	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN III	Facultad de Ingeniería	1	2023-1
15	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	5	2023-1
16	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRÓNICOS	Facultad de Ingeniería	3	2023-1
17	Maestría	SESIÓN DE TUTORÍA III	Facultad de Ingeniería	1	2023-1
18	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	30	2023-1
19	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	1	2022-2
20	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	28	2022-2
21	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	13	2022-2
22	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	37	2022-1

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

23	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN III	Facultad de Ingeniería	1	2022-1
24	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRÓNICOS	Facultad de Ingeniería	6	2022-1
25	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	7	2022-1
26	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	1	2021-2
27	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	35	2021-2
28	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN I	Facultad de Ingeniería	1	2021-1
29	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	31	2021-1
30	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	5	2021-1
31	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRÓNICOS	Facultad de Ingeniería	11	2021-1
32	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	18	2020-2
33	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	3	2020-1
34	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRÓNICOS	Facultad de Ingeniería	8	2020-1
35	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	31	2020-1
36	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	35	2019-2
37	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	15	2019-2
38	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	2	2019-2
39	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	4	2019-2
40	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	32	2019-1
41	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN III	Facultad de Ingeniería	1	2019-1
42	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRÓNICOS	Facultad de Ingeniería	9	2019-1
43	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	2	2019-1
44	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	33	2018-2
45	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	3	2018-2
46	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	1	2018-2
47	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	5	2018-1
48	Maestría	SESION DE TUTORIA I	Facultad de Ingeniería	7	2018-1
49	Maestría	SESION DE TUTORIA III	Facultad de Ingeniería	3	2018-1
50	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	1	2018-1
51	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	32	2018-1
52	Maestría	SESIÓN DE TUTORÍA II	Facultad de Ingeniería	4	2017-2
53	Maestría	SESIÓN DE TUTORÍA IV	Facultad de Ingeniería	5	2017-2
54	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACIÓN II	Facultad de Ingeniería	1	2017-2
55	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	1	2017-2
56	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	34	2017-2
57	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	17	2017-2
58	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	1	2017-1
59	Maestría	SESION DE TUTORIA I-321275	Facultad de Ingeniería	6	2017-1
60	Maestría	SESION DE TUTORIA III-321299	Facultad de Ingeniería	6	2017-1
61	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I-321360	Facultad de Ingeniería	2	2017-1
62	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION III-321434	Facultad de Ingeniería	1	2017-1
63	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS-321588	Facultad de Ingeniería	10	2017-1

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

64	Maestría	TEMAS SELECTOS DE MECATRONICA-395052	Facultad de Ingeniería	5	2017-1
65	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	31	2017-1
66	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	31	2016-2
67	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	19	2016-2
68	Maestría	SESION DE TUTORIA II	Facultad de Ingeniería	5	2016-2
69	Maestría	SESION DE TUTORIA IV	Facultad de Ingeniería	1	2016-2
70	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2016-2
71	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	7	2016-1
72	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION III	Facultad de Ingeniería	1	2016-1
73	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	6	2016-1
74	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	1	2016-1
75	Maestría	SESION DE TUTORIA III	Facultad de Ingeniería	1	2016-1
76	Maestría	SESION DE TUTORIA I	Facultad de Ingeniería	5	2016-1
77	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	4	2016-1
78	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	29	2016-1
79	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2015-2
80	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2015-2
81	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	1	2015-2
82	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	1	2015-2
83	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	1	2015-2
84	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	30	2015-2
85	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	13	2015-2
86	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	3	2015-2
87	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	23	2015-1
88	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	8	2015-1
89	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION III	Facultad de Ingeniería	2	2015-1
90	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	6	2015-1
91	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	2	2014-2
92	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	38	2014-2
93	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	17	2014-2
94	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	18	2014-1
95	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	2	2014-1
96	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	7	2014-1
97	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	16	2014-1
98	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2013-2
99	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2013-2
100	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	22	2013-2

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

101	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	36	2013-2
102	Maestría	ACTIVIDADES ACADEMICAS ORIENTADAS A LA GRADUACION	Facultad de Ingeniería	1	2013-2
103	Maestría	TEMAS SELECTOS DE MECATRONICA	Facultad de Ingeniería	8	2013-2
104	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	36	2013-1
105	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	9	2013-1
106	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION III	Facultad de Ingeniería	3	2013-1
107	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	6	2013-1
108	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	3	2012-2
109	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION EN MECATRONICA II	Facultad de Ingeniería	1	2012-2
110	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	40	2012-2
111	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	20	2012-2
112	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	4	2012-2
113	Maestría	TEMAS SELECTOS DE MECATRONICA	Facultad de Ingeniería	7	2012-2
114	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	35	2012-1
115	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION II	Facultad de Ingeniería	1	2012-1
116	Maestría	PROYECTO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	3	2012-1
117	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	11	2012-1
118	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	13	2012-1
119	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	40	2011-2
120	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	1	2011-2
121	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	26	2011-2
122	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	3	2011-2
123	Maestría	COMPLEMENTARIA U OPTATIVA	Facultad de Ingeniería	3	2011-2
124	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACION	Facultad de Ingeniería	1	2011-1
125	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	12	2011-1
126	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION EN MECATRONICA I	Facultad de Ingeniería	2	2011-1
127	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	14	2011-1
128	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION EN MECATRONICA II	Facultad de Ingeniería	2	2011-1
129	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	11	2011-1
130	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	10	2010-2
131	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION EN MECATRONICA II	Facultad de Ingeniería	1	2010-2
132	Licenciatura	CONTROL AUTOMATICO	Facultad de Ingeniería	18	2010-2
133	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION I	Facultad de Ingeniería	1	2010-2
134	Licenciatura	PROYECTO DE INGENIERIA	Facultad de Ingeniería	4	2010-2
135	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	4	2010-2
136	Maestría	COMPLEMENTARIA U OPTATIVA	Facultad de Ingeniería	8	2010-2
137	Maestría	MODELADO DE SISTEMAS MECATRONICOS	Facultad de Ingeniería	17	2010-1
138	Maestría	CONTROL APLICADO	Facultad de Ingeniería	3	2010-1

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

139	Maestría	SEMINARIO DE INVESTIGACION	Facultad de Ingeniería	1	2010-1
140	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	22	2010-1
141	Maestría	TRABAJO DE INVESTIGACION EN MECATRONICA II	Facultad de Ingeniería	1	2010-1
142	Licenciatura	INSTRUMENTACION Y CONTROL	Facultad de Ingeniería	40	2008-2
143	Licenciatura	INSTRUMENTACION Y CONTROL	Facultad de Ingeniería	32	2008-2
144	Licenciatura	INSTRUMENTACION Y CONTROL	Facultad de Ingeniería	1	2008-2
145	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	13	2008-2
146	Licenciatura	CONTROL AVANZADO	Facultad de Ingeniería	13	2008-1
147	Maestría	TEMAS SELECTOS DE DISEÑO MECANICO	Facultad de Ingeniería	13	2008-1
148	Maestría	TEMAS SELECTOS DE DISEÑO MECANICO	Facultad de Ingeniería	6	2008-1
149	Maestría	TEMAS SELECTOS DE DISEÑO MECANICO	Facultad de Ingeniería	14	2008-1



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



EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

PATENTES

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

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

EDMUNDO GABRIEL ROCHA COZATL

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