

INFORMACIÓN RELEVANTE MIEMBROS DEL NAB DE LA MCA



Nombre Completo:
Dr. Piero Espino Román

Nombramiento:
Director de unidad académica de ingeniería mecatrónica
Profesor Investigador de Tiempo Completo, unidad académica de Ingeniería Mecatrónica.

Área de acentuación: Computación

Contacto:
Teléfono: (669)180-0695. Extensión 122
e-mail: pepino@upsin.edu.mx

Cuerpo Académico: Diseño y tecnología mecatrónica

Nivel del SNI (Si aplica): Nivel 1

Perfil PRODEP (Si aplica): Perfil deseable

Líneas de investigación individuales que aborda o desarrolla actualmente:

- Diseño de sistemas para aplicaciones mecatrónicas.
- Mecatrónica educativa.
- Diseño de ambiente virtuales de aprendizaje.

Principales intereses de Investigación:

Desarrollo de prototipos didácticos para la enseñanza de la ingeniería tanto físicos como virtuales.
Diseño de sistemas mecatrónicos que promuevan el desarrollo sustentable.
Diseño de elementos mecánicos mediante el análisis del elemento finito.

Proyectos de investigación vigentes:

5 Publicaciones recientes más relevantes:

- **Piero Espino Román**, Eugenia Olaguez Torres, Ricardo López Hernández: Virtual Learning Environments as a Continuous Assessment Tool in University Students. *Educational Technology and the New World of Persistent Learning*, 01/2019: pages 229-252; , ISBN: 9781522563624, DOI:10.4018/978-1-5225-6361-7.ch012
- Eugenia Olaguez Torres, **Piero Espino**, Jonathan Garcia: Development of a Mobile Application for Learning Style Prediction. *Educational Technology and the New World of Persistent Learning*, 01/2019: pages 188-207; , ISBN: 9781522563624, DOI:10.4018/978-1-5225-6361-7.ch010
- Yasser Davizón, Rogelio Soto, Carlos Félix-Herrán, Carlos Hernández-Santos, **Piero Espino-Román**, Alejandro Said: An Infinite-Norm Algorithm for Joystick Kinematic Control of Two-Wheeled Vehicles. *IEEE Latin America Transactions* 08/2018; 7(9):164., DOI:10.3390/electronics7090164
- **Piero Espino**, Yasser Davizón, Eugenia Olaguez, Alejandro Lizárraga Lizarraga, Israel Benítez García, José Víctor Núñez Nalda: Prototipo didáctico para la enseñanza de vibraciones mecánicas mediante el diseño de un banco de pruebas de desbalance y velocidad crítica. *Dyna (Bilbao)* 02/2017;, DOI:10.6036/8101
- **Piero Espino Roman**, Nahum Chavarria Lizarraga, Yasser Davizon Castillo, Eladio Martinez Rayon, Eugenia Olaguez Torres, Alejandro Said, Alejandro Lizarraga Lizarraga: Development of an instrumented didactic prototype designed for the learning of the free fall impact dynamics. *IEEE Latin America Transactions* 09/2016; 14(9)., DOI:10.1109/TLA.2016.7785942

Direcciones de tesis en proceso en la MCA:

- Desarrollo de una aplicación móvil para la predicción del estilo de aprendizaje.
- Entornos virtuales de aprendizaje como herramienta de evaluación continua en estudiantes universitarios.
- Teleoperación de modelo virtual de un robot manipulador articulado de seis grados de libertad mediante captura de movimientos.

Oportunidades actuales para dirigir tesis:

A la fecha, se cuenta con la disponibilidad de dirigir dos tesis de posgrado

Link o sitio web de contacto (si aplica):

https://www.researchgate.net/profile/Piero_Espino