

Héctor Ramón Azcaray Rivera

Doctor en Ciencias en Ingeniería Electrónica por TecNM-CENIDET. Aborda el diseño e implementación de dispositivos robóticos terapéuticos para rutinas de rehabilitación de extremidades inferiores, desarrollando interfaces de control y monitoreo de posicionamiento en conjunto con análisis y procesamiento de señales mioeléctricas de superficie. Lo anterior lo realiza mediante la integración de múltiples disciplinas como: Ingeniería electrónica (Control automático), Ingeniería Mecatrónica (Robótica), Ingeniería Mecánica (Diseño mecánico), Ingeniería en Sistemas (Interfaces) y Tecnología de Información y Comunicaciones (IoT).

Área y nivel de Sistema Nacional de Investigadoras e Investigadores

Nivel 1: Área VIII. Ingenierías y Desarrollo Tecnológico.

Programas Nacionales Estratégicos abordados

Salud

Líneas de Investigación

- Desarrollo de dispositivos mecatrónicos terapéuticos IoT para apoyar rutinas de rehabilitación de personas con discapacidad motora del estado de Oaxaca.

Productos de relevancia

1. Blanco-Ortega, A., Isidro-Godoy J., Szwedowicz-Wasik, D., Martínez-Rayón E., Cortés-García C., **Azcaray-Rivera, H.** Gómez-Becerra F. (2022). Biomechanics of the Upper Limbs: A Review in the Sports Combat Ambit Highlighting Wearable Sensors Sensors 2022, 22, 4905.
2. Guzmán, C.H.; Carrera, J.L.; Durán, H.A.; Berumen, J.; Ortiz, A.A.; Guirette, O.A.; Arroyo, A.; Brizuela, J.A.; Gómez, F.; Blanco, A.; **Azcaray, H.R.**; Hernández, M. Implementation of Virtual Sensors for Monitoring Temperature in Greenhouses Using CFD and Control. Sensors 2019, 19,60.
3. **Azcaray, H.**, Blanco, A., García, C. et al. Robust GPI Control of a New Parallel Rehabilitation Robot of Lower Extremities. Int. J. Control Autom. Syst. 16, 2384–2392 (2018).