



JAIME ARCOS-LEGARDA

FORMACIÓN ACADEMICA

- Ph.D. en Ingeniería Mecánica y Mecatrónica, Universidad Nacional de Colombia, Colombia, 2019.
- M.Sc. en Ingeniería Automatización Industrial, Universidad Nacional de Colombia, Colombia, 2013.
- Ingeniería en Mecatrónica, Universidad de Pamplona, Colombia, 2007.

ACTIVIDAD DOCENTE

- Maestría en Ingeniería Electrónica: Control avanzado.
- Maestría en Ingeniería Mecánica: Diseño mecatrónico óptimo.
- Especialización en Automatización Industrial: Optimización de procesos, Robótica industrial.
- Programa de Ingeniería Mecatrónica: Diseño mecatrónico, Robótica móvil, Robótica industrial, Control moderno, Control digital, Control continuo, Sistemas dinámicos.

ACTIVIDAD INVESTIGADORA

- Jaime Arcos-Legarda recibió su Ph.D. en Ingeniería Mecánica y Mecatrónica en la Universidad Nacional de Colombia en 2019. En su disertación de investigación desarrolló sistemas de control con rechazo de perturbaciones para robots bípedos, dicho trabajo fue galardonado con una distinción meritosa. Además, en 2017, Jaime fue galardonado con la prestigiosa Beca Fulbright, para llevar a cabo investigaciones sobre Diseño de Sistemas Mecatrónicos en *Indiana University-Purdue University Indianapolis*. Su área principal de investigación es el control no lineal aplicado en robots caminadores.
- Principales publicaciones:
 - **J. Arcos-Legarda, J. Cortes-Romero, A. Tovar.** Hybrid disturbance rejection control of dynamic bipedal robots. *Multibody System Dynamics*. Springer, 2019.
 - **J. Arcos-Legarda, J. Cortes-Romero, A. Tovar.** Robust Compound Control of Dynamic Bipedal Robots. *Mechatronics*. 2019.
 - **Arcos-Legarda, J. and Calderon-Diaz, Morian.** Optimal Trajectory Planning with Dynamic Obstacles Avoidance for Mobile Robots Navigation. Springer, 2019
 - M. Baquero-Suárez, J. Cortes-Romero, **J. Arcos-Legarda**, H. Coral-Enriquez. A Robust Two-Stage Active Disturbance Rejection Control for Stabilization of a Riderless Bicycle. *Multibody System Dynamics*. 2018.
 - **J. Arcos-Legarda, J. Cortes-Romero, A. Tovar.** Active Disturbance Rejection Control based on Generalized Proportional Integral Observer to Control a Bipedal Robot with Five Degrees of Freedom. *American Control Conference (ACC)*, 2016.

Posgrados Facultad de
Ingeniería
(Villa Académica –
Bogotá)



6500000 ext 1273-1274



wjarcosl@unal.edu.co



CvLAC:

https://scienti.minciencias.gov.co/cvlac/visualizar/generarCurrículoCv.do?cod_rh=0001424438

