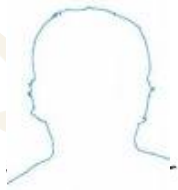




"2020, Año de Leona Vicario, Benemérita Madre de la Patria"



Dr. Wilberth Melchor Alcocer Rosado

E-mail: wilberth@cenidet.edu.mx

Teléfonos: 01 (777) 362 - 7770

Extensión: 1403

Grados Académicos

- Doctor en Ciencias en Ingeniería Mecatrónica (2016). Tecnológico Nacional de México / Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico.
- Maestro en Ciencias en Planificación Industrial (1995), Tecnológico Nacional de México / Instituto Tecnológico de Mérida.
- Especialista en Ingeniería Mecatrónica - Diseño Mecánico (1999). Tecnológico Nacional de México / Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico / Centro Nacional de Actualización Docente.
- Ingeniero Industrial en Mecánica (1981). Tecnológico Nacional de México / Instituto Tecnológico de Mérida.

Línea de Especialización

- Diseño mecatrónico.
- Sistemas mecánicos automatizados.
- Prototipos de sistemas automatizados orientados hacia la rehabilitación.

Responsable técnico de proyectos financiados

- 2017. **Identificación algebraica de coeficientes rotodinámicos de una chumacera presurizada.** Proyecto financiado por el TecNM a través de la convocatoria Apoyo a la Investigación Científica y Tecnológica en los Programas Educativos de los Institutos Tecnológicos Federales y Centros.

Últimas publicaciones

- Ruiz-Hidalgo, Norma C; Blanco-Ortega, Andres; Abundez Pliego, Arturo; Colin-Ocampo, Jorge; Alcocer Rosado, Wilberth M. (2019) The inverse dynamic model of a three-revolute-prismatic-spherical parallel robot based on Lagrange method is presented. International Journal of Advanced Robotic Systems - SAGE Journals (pags. 1-12), REINO UNIDO; ISSN: 1729-8814; <https://doi.org/10.1177/1729881419841533>.
- PÉREZ-VIGUERAS, Demetrio†, BLANCO-ORTEGA, Andrés, GUZMÁN-VALDIVIA, César Humberto, ALCOCER-ROSADO, Wilberth Melchor (2018). Biomechanical analysis of sit-to-stand transition for control of exoskeletons. Revista de Ingeniería Biomédica y Biotecnología, Vol. 2 No. 4, Pags. 34-44.



"2020, Año de Leona Vicario, Benemérita Madre de la Patria"

- W. M. A. Rosado, Member, IEEE, L. G. V. Valdés, A. B. Ortega, J. R. Ascencio, Life Member, IEEE and C. D. G. Beltrán (2017). *Passive Rehabilitation Exercises with an Ankle Rehabilitation Prototype Based in a Robot Parallel Structure*. *IEEE LATIN AMERICA TRANSACTIONS*, VOL. 15, NO. 1, Pags. 48-56.
- Alcocer-Rosado, Wilberth; Blanco-Ortega, Andres; Vela-Valdes, Luis; Ruiz-Ascencio, Jose; Garcia-Beltran, Carlos. (2017) Active rehabilitation exercises with a parallel structure ankle rehabilitation prototype. *IEEE Latin America Transactions* (pags. 786-794); ISSN: 1548-0992. <http://ieeexDlore.ieee.org/document/7910190>.

Aspectos Relevantes

- Perfil Deseable por el PRODEP
- Miembro del cuerpo académico: Análisis, diseño y automatización de sistemas mecánicos. CENIDET-CA-16.
- Presidente del Claustro Doctoral del Departamento de Ingeniería Mecánica del TecNM / Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico.