

Mtro. Miguel Ramírez Cadena

Director Académico Área de Mecatrónica



Director del departamento de Mecatrónica del Tecnológico de Monterrey, Campus Cd. De México. Es profesor-investigador en las áreas de Automatización de Sistemas de Manufactura, Metodologías de Diseño Mecatrónico y Proyectos de Ingeniería, así como coordinador de la Cátedra de Investigación Desarrollo de Productos para Mercados Emergentes del Tecnológico de Monterrey, Campus Monterrey. Ha desarrollado la tecnología denominada “Control Numérico Universal” para la automatización de máquinas-herramientas a Control Numérico basada en software y de bajo costo. Actualmente tiene en trámite el registro de patente con dicha línea de investigación.

Certificado como Tecnólogo en Manufactura (CMfgT) por Society Manufacturing Engineer (SME) de los Estados Unidos, Certificado por la ABB Automation Ltd, en Programación Avanzada y Mantenimiento eléctrico de Robots Industriales. Certificado por el Sistema CONOCER del gobierno de México dentro de la normativa para habilidades de consultoría. Es miembro del Registro del CONACYT de Consultores Tecnológicos (RCCT) evaluando programas de fondeo para la innovación. También tiene la certificación en Administración de Proyectos del PMI (Project Management Institute)

Ha desarrollado programas de entrenamiento y consultoría relacionados con la innovación y diseño de productos industriales, tecnologías de automatización industrial y desarrollo de proyectos de ingeniería. Es coordinador para México del proyecto “Teleoperación de Celdas de Manufactura para la educación” soportado por el Consejo de Ciencias de Colombia (COLCIENCIAS) en conjunto con la Universidad Nacional de Colombia, Universidad de los Andes y Universidad de Occidente, y administrador del proyecto Future Internet para México dentro del contexto de proyectos MARCO FP7 con la UE con la participación de países europeos y de América Latina para la implementación de plataformas tecnológicas de cooperación en el sector TICs y sus componentes electrónicos. Es Vice-Chair del 4.4 International Technical Committee in Cost Oriented Automation de la International Federation of Automatic Control (IFAC).