

<b>Programa de la Escuela de Matemáticas Aplicadas y Control Diciembre de 2017</b>				
<b>Horario</b>	<b>Martes 12</b>	<b>Miércoles 13</b>	<b>Jueves 14</b>	<b>Viernes 15</b>
9:15- 9:50	Registro			
9:50-10:00	Inauguración			
10:00-11:20	Geometría diferencial y sistemas mecánicos	Geometría diferencial y sistemas mecánicos	Geometría diferencial y sistemas mecánicos	Resolviendo ecuaciones de 3-trenzas
11:20-11:30		Receso	Receso	
11:30-12:50	Resolviendo ecuaciones de 3-trenzas	Resolviendo ecuaciones de 3-trenzas	Introducción al control basado en predicción	Introducción al control basado en predicción
12:50-13:00		Receso	Receso	
13:00-14:20	Introducción al control basado en predicción	La ecuación de Laplace y transformaciones conformes sobre el plano complejo	La ecuación de Laplace y transformaciones conformes sobre el plano complejo	La ecuación de Laplace y transformaciones conformes sobre el plano complejo
14:20-16:00	Comida	Posters	Comida	Comida
16:00-18:00	Taller	Tarde Libre	Taller	

La ecuación de Laplace y transformaciones    Dr. Mónica Moreno Rocha  
 Geometría diferencial y sistemas mecánicos    Dr. David A. Lizárraga Navarro  
 Resolviendo ecuaciones de 3-trenzas            Dr. Hugo Cabrera Ibarra  
 Control basado en predicción                    Dr. Daniel Alejandro Melchor Aguilar