

Capítulo 4. Robótica

- Luis Alberto Pineda Cortés, Instituto de Investigaciones en Matemáticas Aplicadas y en Sistemas, Universidad Nacional Autónoma de México, Ciudad de México
- Luis Enrique Sucar Succar, Coordinación de Ciencias Computacionales, Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica, Puebla
- Jesús Savage Carmona, Facultad de Ingeniería, Universidad Nacional Autónoma de México, Ciudad de México
- Alejandro Aceves López, Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey, Estado de México
- Héctor Manuel Becerra Fermín, Departamento de Ciencias de la Computación, Centro de Investigación en Matemáticas, Guanajuato
- Gibrán Fuentes Pineda, Instituto de Investigaciones en Matemáticas Aplicadas y en Sistemas, Universidad Nacional Autónoma de México, Ciudad de México
- Marco Antonio Morales Aguirre, Departamento de Sistemas Digitales, Instituto Tecnológico Autónomo de México, Ciudad de México
- Hernando Ortega Carrillo, Departamento de Probabilidad y Estadística, Instituto de Investigaciones en Matemáticas Aplicadas y en Sistemas, Universidad Nacional Autónoma de México, Ciudad de México
- Caleb Rascón, Consejo Nacional de Ciencia y Tecnología -Instituto de Investigaciones en Matemáticas Aplicadas y en Sistemas, Universidad Nacional Autónoma de México, Ciudad de México
- Arturo Rodríguez García, Posgrado de Ciencia e Ingeniería de la Computación, Universidad Nacional Autónoma de México, Ciudad de México