

Juan-Manuel Ahuactzin es Ingeniero de Sistemas Informáticos por la Universidad de las Américas, Puebla (UDLAP) México, Maestro y Doctor en Ciencias de la Computación por el Instituto Politécnico Nacional de Grenoble (INPG), Francia.

De 1994 a 1995, fue becario postdoctoral en el grupo de robótica de la Universidad de Simon Fraser (SFU) en Canadá, donde continuó como investigador asociado durante los veranos de 1996 a 2000.

En el periodo comprendido entre 1995 a 1999, el Dr. Ahuactzin colaboró en el Departamento de Ingeniería de Sistemas Informáticos de la UDLAP.

De junio de 1996 a junio de 2002 fue miembro del Sistema Nacional de Investigadores.

De enero de 2000 a 2005, fue investigador invitado en INRIA Rhône-Alpes y de enero de 2002 a octubre de 2005, participó en el proyecto europeo de investigación "Brans and Artefacts (BIBA)", mediante el desarrollo de varias aplicaciones usando la tecnología bayesiana (Bayesian Technology) y el Motor bayesiano ProBT.

Es co-fundador de la Compañía Probayes, como una filial de INRIA, en donde fue Director de Investigación del 2005 a 2010. Desde agosto de 2010, el Dr. Ahuactzin es el Director General de Probayes Américas, la filial en México de la Compañía.

Dirige y co-dirige diversos proyectos de investigación tecnológica y desarrollos para la industria. Desde el año 2000, el Dr. Ahuactzin participa activamente en la imagen Francés-Mexicana & red de Robótica, que cuenta con una gran experiencia internacional en la educación superior, la investigación y el desarrollo para la industria. Es autor y co-autor de diversos artículos de revistas y capítulos de libros, principalmente en las áreas de la robótica y el razonamiento bayesiano.

Sus áreas de investigación incluyen: tecnología bayesiana, minería de datos, aprendizaje mecánico, sistemas estocásticos, técnicas de optimización bajo altos espacios dimensionales y razonamiento geométrico.

Sobre la aplicación de software, el Dr. Ahuactzin está interesado en los siguientes temas: diagnóstico y predicción en condiciones de incertidumbre, decisión y análisis de riesgos, cuidado de la salud, coincidencia de patrones y robótica.