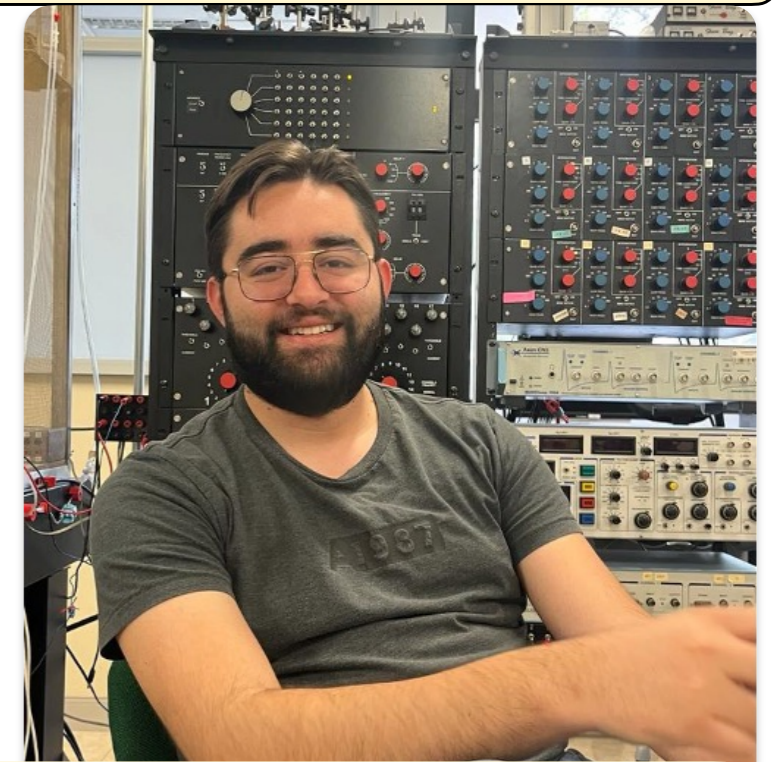
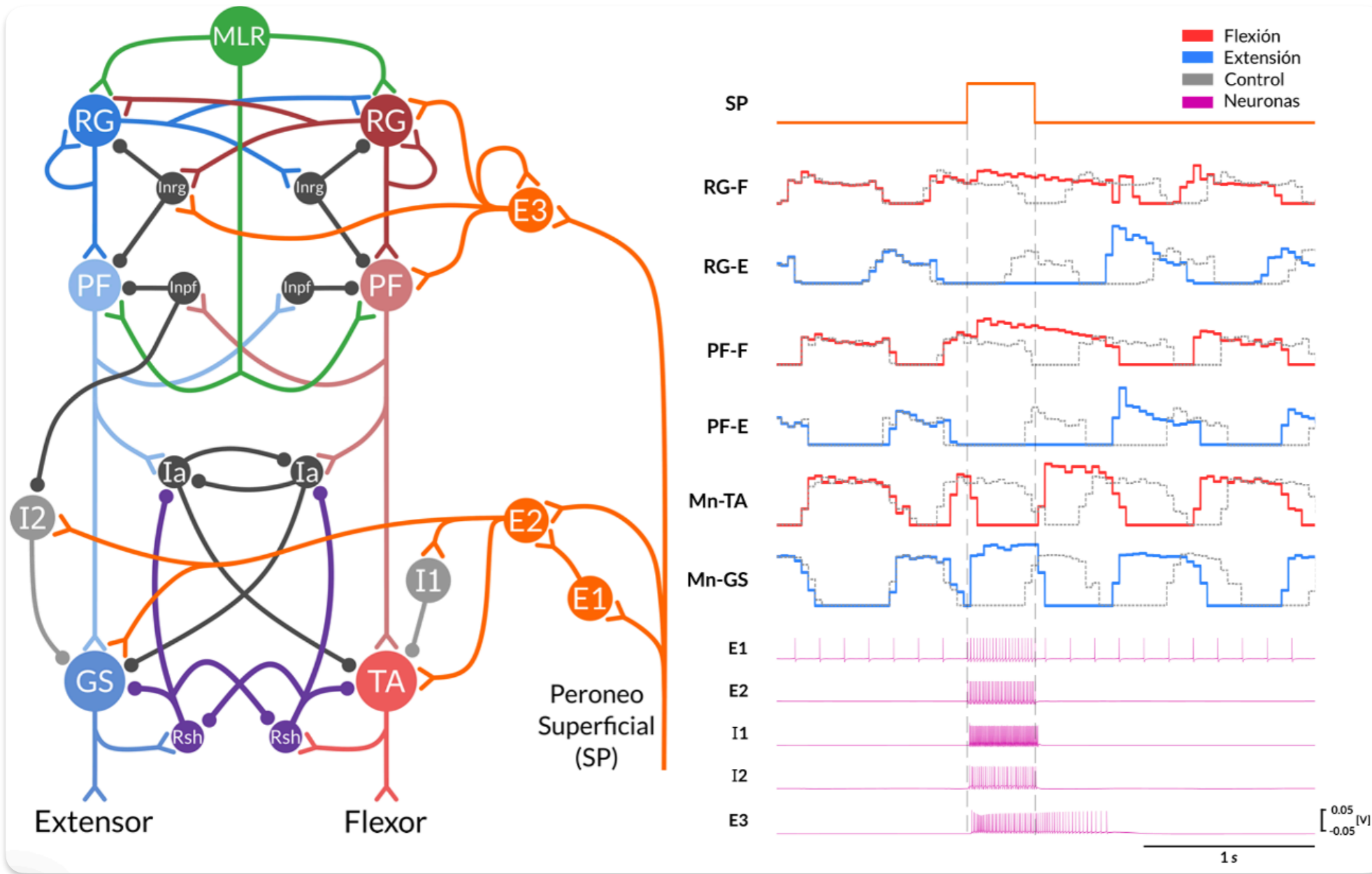




Modelo neuronal realista del generador central de patrones (CPG) durante el reflejo estereotipado de corrección del tropiezo en el gato adulto



Ing. **Héctor Pérez Rubio**

Directores de tesis: Dres. Jorge Noel Quevedo Durán (DFBN) Adrián Octavio Ramírez Morales (UPIITA-IPN)

Seminario de obtención del grado de Maestro en Ciencias (SM)
Jueves 1 de agosto, 2024, 12:00 h.
Aula de Seminarios DFBN

La actividad locomotriz está controlada por una red neuronal en la médula espinal llamada Generador Central de Patrones (CPG), la cual es modulada por estructuras supraespinales y por la información sensorial. La estimulación de aferentes cutáneos del nervio peroneo superficial (SP) provoca una respuesta refleja denominada "reacción de corrección del tropiezo". Mediante una simulación computacional se modeló el CPG y el patrón de actividad de las vías interneuronales involucradas en este reflejo, que será importante para identificar y clasificar interneuronas registradas experimentalmente. El desarrollo de las neurociencias computacionales es relevante para el estudio de fenómenos fundamentales como la locomoción.