

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

FILIBERTO

MUÑOZ

PALACIOS

Generado el : 20/jul/2021

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 29/nov/1980
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: mupafi80@gmail.com
ORC ID: 0000-0003-1274-3496
CVU: 322578
Nivel SNI:

Empleo actual

Inicio: 16/jun/2018
Nombre del puesto: Catedrático CONACYT
Institución: Consejo Nacional de Ciencia y Tecnología (CONACYT)

2. Grados académicos

Fecha de obtención:	29/sep/2004	Nivel de escolaridad:	Licenciatura
Título:	INGENIERO EN ELECTRÓNICA Y TELECOMUNICACIONES		
Institución:	Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Fecha de obtención:	24/ago/2007	Nivel de escolaridad:	Maestría
Título:	Maestro en Ciencias en Automatización y Control		
Institución:	Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		
Fecha de obtención:	22/ago/2017	Nivel de escolaridad:	Doctorado
Título:	Doctor en Ciencias en la Especialidad de Control Automático		
Institución:	Centro de Investigacion y de Estudios Avanzados del Instituto Politecnico		

3. Trayectoria profesional**3.1 Experiencia laboral**

Inicio:	01/sep/2007	Fin:	14/jun/2018
Nombre del puesto:	Profesor Investigador Titular B		
Institución:	Universidad Politecnica de Pachuca		
Inicio:	30/may/2005	Fin:	30/jun/2007
Nombre del puesto:	Profesor por horas		
Institución:	Universidad Autonoma del Estado de Hidalgo		

4. Producción científica, tecnológica y de innovación**4.1 Publicación de artículos****Año de publicación:** 2021**Título del artículo:** Super-twisting integral sliding mode control for trajectory tracking of an Unmanned Underwater Vehicle**Nombre:** Ocean Engineering**Número de la revista:** 234**Volúmen de la revista:** 1**País:** null**Páginas de:** 1**a:** 9**ISSN impreso:** 00298018**ISSN electrónico:** null**Autores**

Adrian Manzanilla null

Efraín Ibarra null

Autores

Rogelio Lozano null

Título del artículo: Adaptive tracking control of an unmanned aerial system based on a dynamic neural-fuzzy disturbance estimator

Nombre: ISA Transactions

Número de la revista: No aplica

Volúmen de la revista: 101

País: null

Páginas de: 309

a: 326

ISSN impreso: 00190578

ISSN electrónico: null

Autores

Jorge S. Cervantes Rojas

Filiberto Muñoz Palacios

Isaac Chairez null

Iván González Hernández

Sergio Salazar Cruz

Año de publicación: 2019

Título del artículo: Robust Trajectory Tracking for Unmanned Aircraft Systems using a Nonsingular Terminal Modified Super-Twisting Sliding Mode Controller

Nombre: Journal of Intelligent & Robotic Systems

Número de la revista: 1-2

Volúmen de la revista: 93

País: null

Páginas de: 55

a: 72

ISSN impreso: 09210296

ISSN electrónico: 15730409

Autores

Filiberto Muñoz Palacios

Eduardo Steed Espinoza Quesada

Iván González Hernández

Sergio Salazar Cruz

Rogelio Lozano Leal

Año de publicación: 2017

Título del artículo: Second order sliding mode controllers for altitude control of a quadrotor UAS: Real-time implementation in outdoor environments

Nombre: Neurocomputing

Número de la revista: 233

Volúmen de la revista: 1

País: Netherlands

Páginas de: 61

a: 71

ISSN impreso: 09252312

ISSN electrónico: 09252312

Autores

Filiberto Muñoz Palacios

Iván González Hernández

Sergio Salazar Cruz

Eduardo Espinoza Quesada

Rogelio Lozano Leal

Título del artículo: Real-time altitude control for a quadrotor helicopter using a super-twisting controller based on high-order sliding mode observer

Nombre: International Journal of Advanced Robotic Systems

Número de la revista: 14

Volúmen de la revista: 1

País: Austria

Páginas de: 1

a: 15

ISSN impreso: 17298814

ISSN electrónico: 17298814

Autores

Iván González Hernández
Filiberto Muñoz Palacios
Sergio Salazar Cruz
Eduardo Espinoza Quesada
Rogelio Lozano Leal

Título del artículo: Test bed for applications of heterogeneous unmanned vehicles

Nombre: International Journal of Advanced Robotic Systems

Número de la revista: 14

Volúmen de la revista: 1

País: Austria

Páginas de: 1

a: 14

ISSN impreso: 17298814

ISSN electrónico: 17298814

Autores

Filiberto Muñoz Palacios
Eduardo Espinoza Quesada
Guillaume Sanahuja
Sergio Salazar Cruz
Octavio García Salazar
Luis Rodolfo García Carrillo

Título del artículo: Adaptive consensus algorithms for real-time operation of multi-agent systems affected by switching network events

Nombre: International Journal of Robust and Nonlinear Control

Número de la revista: 27

Volúmen de la revista: 1

País: United Kingdom

Páginas de: 1566

a: 1588

ISSN impreso: 10991239

ISSN electrónico: 10991239

Autores

Filiberto Muñoz Palacios
Eduardo Steed Espinoza Quesada
Hung M. La
Sergio Salazar Cruz
Sesh Commuri
Luis Rodolfo García Carrillo

Título del artículo: Enhanced Robust Altitude Controller via Integral Sliding Modes Approach for a Quad-Rotor Aircraft: Simulations and Real-Time Results

Nombre: Journal of Intelligent & Robotic Systems

Número de la revista: 88

Volúmen de la revista: 2-4

País: Netherlands

Páginas de: 313

a: 327

ISSN impreso: 09210296

ISSN electrónico: 15730409

Autores

Iván González Hernández
Sergio Salazar Cruz
Abraham Rodríguez Mata
Filiberto Muñoz Palacios
Ricardo López

Autores

Rogelio Lozano Leal

4.5 Desarrollos tecnológicos
Nombre del desarrollo: Vehículo submarino de 6 grados de libertad con sistema de visión estéreo **Tipo de desarrollo:** Nuevo producto

Nombre del desarrollo: Vehículo aéreo multirrotor con capacidades de navegación autónoma en **Tipo de desarrollo:** Nuevo producto

4.8 Patentes en proceso
Año de publicación: 2018

Clasificación internacional de patentes WIPO: Mecánica; iluminación; calefacción; armamento; voladura

Nombre o título: Vehículo transformable entre helicóptero y aerobrazo o viceversa, basado en multirrotores o turbinas

No. de trámite: MX/a/2016/014595

País: México

Estado de patente: En proceso

5. Formación de capital humano
5.1 Tesis dirigidas en PNPC
Fecha de aprobación: 23/sep/2016 **Nombre:** Angel Jose Munoz Palacios

Programa PNPC: 002005 - Maestría

Título de la tesis: Vehículo aéreo no tripulado con capacidades de transformación

Institución: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE PACHUCA

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 14/dic/2018 **Nombre:** Alejandro Morfin Santana

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Vehículo multi-rotor en configuración H para operaciones de búsqueda de personas

Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 23/ene/2019 **Nombre:** Jorge Alberto Ávila Cadena

Programa PNPC: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL - Maestría

Título de la tesis: Diseño e implementación de estrategias de consenso líder-seguidor para un sistema multi-agentes

Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DEL ESTADO DE HIDALGO

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 21/feb/2019 **Nombre:** Jonathan Zárate Cartas

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Navegación de un vehículo aéreo no tripulado utilizando odometría visual

Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 26/feb/2019 **Nombre:** Julio Gerardo Durán Candelaria

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Detección de filas de cultivo para la agricultura de precisión utilizando visión artificial y técnicas neurodifusas

Institución: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE PACHUCA

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 26/feb/2019 **Nombre:** Julio Cesar De Dios García

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Diseño e implementación de estrategias de evasión de obstáculos para un vehículo aéreo no tripulado

Institución: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE PACHUCA

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 26/sep/2019 **Nombre:** Armando Alatorre Sevilla

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Control adaptable de un vehículo aéreo no tripulado multirrotor con masa variable

Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 27/abr/2020 **Nombre:** Salatiel García Nava

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Diseño y construcción de un molino de alta energía con control de velocidad para la obtención de semiconductores orgánicos

Institución: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE PACHUCA

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 19/abr/2021 **Nombre:** Miguel Ángel García Rangel

Programa PNPC: DOCTORADO EN CIENCIAS EN SISTEMAS AUTÓNOMOS DE NAVEGACIÓN AÉREA Y SUBMARINA - Doctorado

Título de la tesis: Inspección y reconstrucción 3D de estructuras marinas usando un ROV

Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.

Estado de la tesis: Terminada

6. Comunicación pública de la ciencia, tecnología y de innovación

7. Vinculación

7.2 Proyectos de investigación

Inicio: 28/sep/2015 **Fin:** 27/sep/2016

Nombre del proyecto: Desarrollo e Implementación de Algoritmos Avanzados para Agricultura de Precisión Basados en Sistemas Autónomos Heterogéneos

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Universidad Politécnica de Pachuca

Inicio: 06/dic/2018 **Fin:** 08/dic/2020

Nombre del proyecto: Desarrollo de vehículos aéreos y submarinos para aplicaciones de inspección en plantas hidroeléctricas utilizando navegación relativa

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (Cinvestav)

Colaboradores:

JESÚS MANUEL VÁZQUEZ NICOLAS, JOSÉ ANTONIO VILLAVICENCIO CASTILLO, PABLO HERNÁNDEZ LEÓN, MIGUEL ÁNGEL GARCÍA RANGEL, ROGELIO LOZANO LEAL, SERGIO SALAZAR CRUZ, IVÁN GONZÁLEZ HERNÁNDEZ, FILIBERTO MUÑOZ PALACIOS, EDUARDO STEED ESPINOZA QUESADA, ADRIÁN MANZANILLA MAGALLANES

8. Premios y distinciones