

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

IVAN

GONZALEZ

HERNANDEZ

Generado el : 20/jul/2021

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 18/mar/1981
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: ivangh_150@hotmail.com
ORC ID: 0000-0001-8872-9370
CVU: 277745
Nivel SNI: SNI 1

Empleo actual

Inicio: 18/oct/2016
Nombre del puesto: CATEDRÁTICO CONACYT
Institución: Consejo Nacional de Ciencia y Tecnología (CONACYT)

2. Grados académicos

Fecha de obtención:	26/ago/2009	Nivel de escolaridad:	Maestría
Título:	MAESTRO EN CIENCIAS EN LA ESPECIALIDAD DE CONTROL AUTOMÁTICO		
Institución:	Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico		
Fecha de obtención:	02/oct/2013	Nivel de escolaridad:	Doctorado
Título:	DOCTOR EN CIENCIAS EN LA ESPECIALIDAD DE CONTROL AUTOMÁTICO		
Institución:	Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico		

3. Trayectoria profesional

3.1 Experiencia laboral

Inicio:	01/ene/2014	Fin:	14/oct/2016
Nombre del puesto:	POSTDOCTORANTE		
Institución:			
Inicio:	06/nov/2006	Fin:	27/abr/2007
Nombre del puesto:	ING. DE DISEÑO Y DESARROLLO		
Institución:			
Inicio:	04/jul/2005	Fin:	24/feb/2006
Nombre del puesto:	ING. DE DISEÑO		
Institución:			

3.2 Estancias de investigación

Inicio:	18/sep/2012	Fin:	14/dic/2012
Estancia:	Académica	Nombre de estancia:	Investigación en vehículos aéreos tipo Cuadri-rotor
Institución:	Universite de Technologie de Compiegne		

4. Producción científica, tecnológica y de innovación

4.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2020

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: No aplica

País: null

Páginas de: 1

a: 18

ISSN impreso: 00190578

ISSN electrónico: null

Autores

Jorge Said Cervantes Rojas

Filiberto Muñoz Palacios

Isaac Chairez null

Iván González Hernández

Sergio Salazar null

Año de publicación: 2019

Título del artículo: Sun Tracking Technique Applied to a Solar Unmanned Aerial Vehicle

Nombre: Drones

Número de la revista: 2

Volúmen de la revista: 3

País: null

Páginas de: 1

a: 23

ISSN impreso: 2504446X

ISSN electrónico: null

Autores

Jorge Luis Hernández Toral

Iván González Hernández

Rogelio Lozano Leal

Título del artículo: PD+SMC Quadrotor Control for Altitude and Crack Recognition Using Deep Learning

Nombre: International Journal of Control, Automation and Systems

Número de la revista: 17

Volúmen de la revista: No aplica

País: null

Páginas de: 1

a: 11

ISSN impreso: 15986446

ISSN electrónico: 20054092

Autores

Jesus Manuel Vazquez Nicolas

Erik Zamora null

Ivan Gonzalez Hernandez

Rogelio Lozano null

Humberto Sossa null

Año de publicación: 2018

Título del artículo: Wind-gust Compensation Algorithm based on High-gain Residual Observer to Control a Quadrotor Aircraft: Real-time Verification Task at Fixed

Nombre: International Journal of Control, Automation and Systems

Número de la revista: 2

Volúmen de la revista: 16

País: null

Páginas de: 856

a: 866

ISSN impreso: 15986446

ISSN electrónico: 20054092

Autores

Abraham Efraim Rodríguez Mata

Iván González Hernández

Jesús Gabriel Rangel Peraza

Sergio Salazar Cruz

Rogelio Lozano Leal

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: No aplica

Volúmen de la revista: No aplica

País: null

Páginas de: 1 a: 18
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: Real-time altitude control for a quadrotor helicopter using a super-twisting controller based on high-order sliding mode observer. DOI: 10.1177

Nombre: International Journal of Advanced Robotic Systems

Número de la revista: 1 **Volúmen de la revista:** 14 **País:** Austria

Páginas de: 1 **a:** 15

ISSN impreso: 17298814 **ISSN electrónico:** 17298814

Autores

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

Título del artículo: Robust quadrotor control: attitude and altitude real-time results. DOI: 10.1007/s10846-017-0520-y

Nombre: Journal of Intelligent & Robotic Systems

Número de la revista: 1 **Volúmen de la revista:** - **País:** Netherlands

Páginas de: 1 **a:** 14

ISSN impreso: 09210296 **ISSN electrónico:** 15730409

Autores

Rogelio Lozano Leal
Sergio Salazar Cruz
Abraham Efraim Rodríguez Mata
Iván González Hernández
Ricardo López Gutierrez

Título del artículo: Enhanced robust altitude controller via integral sliding modes approach for a Quad-rotor aircraft: Simulations and Real-Time results. DOI: 10.1007

Nombre: Journal of Intelligent & Robotic Systems

Número de la revista: 1 **Volúmen de la revista:** - **País:** Netherlands

Páginas de: 1 **a:** 15

ISSN impreso: 09210296 **ISSN electrónico:** 15730409

Autores

Rogelio Lozano Leal
Ricardo López Gutierrez
Sergio Salazar Cruz
Filiberto Muñoz Palacios

Autores

Abraham Efraín Rodríguez Mata

Iván González Hernández

Año de publicación: 2016

Título del artículo: Second order sliding mode controllers for altitude control of a quadrotor UAS: Real-time implementation in outdoor environments. DOI: 10.1016

Nombre: Neurocomputing

Número de la revista: 1

Volúmen de la revista: 233

País: Netherlands

Páginas de: 61

a: 71

ISSN impreso: 09252312

ISSN electrónico: 09252312

Autores

Eduardo Steed Espinoza Quesada

Rogelio Lozano Leal

Filiberto Muñoz Palacios

Iván González Hernández

Sergio Salazar Cruz

5. Formación de capital humano

5.1 Tesis dirigidas en PNPC

Fecha de aprobación:	14/feb/2017	Nombre:	José Isaac Flores Delgado
Programa PNPC:	null - Maestría		
Título de la tesis:	Control de posición de un cuadri-rotor mediante visión monocular		
Institución:	CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	10/ene/2018	Nombre:	Antonio de Jesús Flores Moreno
Programa PNPC:	null - Maestría		
Título de la tesis:	Navegación de un VANT de ala fija con visión artificial		
Institución:	CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	09/feb/2018	Nombre:	Roberto Carlos Osorio Castro
Programa PNPC:	null - Maestría		
Título de la tesis:	Vuelo en formación de múltiples UAV en modo "Lider-Seguidor" para evasión de obstáculos		
Institución:	CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	30/nov/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:	06/sep/2019	Nombre:	Jorge Luis Hernández Toral
Programa PNPC:	null - Doctorado		

Título de la tesis: Diseño, construcción y navegación de un sistema aéreo no tripulado solar

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 17/feb/2020 **Nombre:** José Antonio Villavicencio Castillo

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Algoritmos de localización sin GPS

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

8. Premios y distinciones

8.1 Distinciones CONACYT

Año:	2009	Nombre de la distinción:	Beca Conacyt
Año:	2015	Nombre de la distinción:	Candidato
Año:	2017	Nombre de la distinción:	SNI 1

8.2 Distinciones no CONACYT

Año:	2015	Nombre de la distinción:	Evaluador de programas del PNPC - Convocatoria 2015
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México		
Año:	2016	Nombre de la distinción:	Evaluador de programas del PNPC - Convocatoria 2016
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México		
Año:	2016	Nombre de la distinción:	Miembro del Registro CONACYT de Evaluadores Acreditados (RCEA)
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México		
Año:	2016	Nombre de la distinción:	Miembro del Registro CONACYT de Evaluadores Acreditados (RCEA)
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México		
Año:	2016	Nombre de la distinción:	Miembro del Registro CONACYT de Evaluadores Acreditados (RCEA)
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México		
Año:	2017	Nombre de la distinción:	Evaluador de programas del PNPC - Convocatoria 2016
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México		