

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

JESUS RICARDO

LOPEZ

GUTIERREZ

Generado el : 20/jul/2021

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 26/nov/1983
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: jrlopez@conacyt.mx
ORC ID: 0000-0001-5326-5342
CVU: 272083
Nivel SNI: SNI 1

Empleo actual

Inicio: 16/oct/2016
Nombre del puesto: Profesor de asignatura A
Institución: Consejo Nacional de Ciencia y Tecnología (CONACYT)

2. Grados académicos

| | |
|---|---|
| Fecha de obtención: 03/oct/2008 | Nivel de escolaridad: Licenciatura |
| Título: LICENCIATURA EN ELECTRÓNICA | |
| Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP) | |
| Fecha de obtención: 15/ene/2010 | Nivel de escolaridad: Maestría |
| Título: MAESTRIA EN CIENCIAS | |
| Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP) | |
| Fecha de obtención: 26/feb/2014 | Nivel de escolaridad: Doctorado |
| Título: DOCTORADO EN CIENCIAS CONTROL AUTOMATICO | |
| Institución: Centro de Investigacion y de Estudios Avanzados del Instituto Politecnico | |

3.2 Estancias de investigación

| | |
|--|---|
| Inicio: 31/dic/2014 | Fin: 31/ago/2016 |
| Estancia: Posdoctoral | Nombre de estancia: POSDOCTORADO EN LABORATORIO UMI LAFMIA CINVESTAV |
| Institución: Centro de Investigacion y de Estudios Avanzados del Instituto Politecnico Nacional (Cinvestav) | |
| Inicio: 01/ago/2012 | Fin: 30/nov/2012 |
| Estancia: Académica | Nombre de estancia: Diseño y construcción de un exoesqueleto con cuatro grados de libertad |
| Institución: Heudiasyc, Umr 6599 Cnrs-Utc | |

4. Producción científica, tecnológica y de innovación

4.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2020

Título del artículo: Robust nonsingular fast terminal sliding-mode control for Sit-to-Stand task using a mobile lower limb exoskeleton

Nombre: Control Engineering Practice

Número de la revista: -

Volúmen de la revista: 101

País: null

Páginas de: 1

a: 1

ISSN impreso: 09670661

ISSN electrónico: 09670661

Autores

Joel Hernandez Hernandez

Sergio Salazar Cruz

Jesús Ricardo López Gutiérrez

Autores

Arturo Gonzalez Mendoza

Rogelio Lozano Leal

Año de publicación: 2019

Título del artículo: Comparison of Control Techniques in a Weight Lifting Exoskeleton

Nombre: JOURNAL OF BIONIC ENGINEERING

Número de la revista: 4

Volúmen de la revista: 16

País: null

Páginas de: 663

a: 673

ISSN impreso: 16726529

ISSN electrónico: 16726529

Autores

Irving Rosales-Diaz null

Jesus Ricardo Lopez-Gutierrez null

Angel Eduardo Zamora Suarez null

Sergio Rosario Salazar null

Antonio Osorio-Cordero null

Hipolito Aguilar-Sierra null

Rogelio Lozano null

Título del artículo: Finite Horizon Nonlinear Energy Optimizing Control in a Force Augmenting Hybrid Exoskeleton for the Elbow Joint

Nombre: IEEE Transactions on Control Systems Technology

Número de la revista: 6

Volúmen de la revista: 28

País: null

Páginas de: 2681

a: 2688

ISSN impreso: 10636536

ISSN electrónico: 15580865

Autores

Fermin Castillo Anaya

Jesús Ricardo López Gutiérrez

Omar Jacobo Santos Sánchez

Antonio Osorio Cordero

Sergio Salazar Cruz

Rogelio Lozano Leal

Año de publicación: 2018

Título del artículo: Robust controls for upper limb exoskeleton, real-time results

Nombre: Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers. Part I: Journal of Systems and Control Engineering

Número de la revista: 7

Volúmen de la revista: 232

País: United Kingdom

Páginas de: 797

a: 806

ISSN impreso: 09596518

ISSN electrónico: 20413041

Autores

Yukio Rosales Luengas

Jesus Ricardo López Gutiérrez

Sergio Salazar Cruz

Rogelio Lozano Leal

Año de publicación: 2017

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 and Robotic Systems: Theory and Applications

Número de la revista: 2-4

Volúmen de la revista: 88

País: Netherlands

Páginas de: 313

a: 327

ISSN impreso: 09210296

ISSN electrónico: 15730409

Autores

Ricardo Lopez Gutierrez

Rogelio Lozano Leal

Ivan Gonzalez Hernandez

Sergio Salazar Cruz

Filiberto Muñoz Palacios

Abraham Rodríguez Mata

Título del artículo: Adaptive control in passive rehabilitation routines using ELLTIO

Nombre: REVISTA MEXICANA DE INGENIERÍA BIOMÉDICA

Número de la revista: 2

Volúmen de la revista: 38

País: México

Páginas de: 458

a: 478

ISSN impreso: 01889532

ISSN electrónico: 23959126

Autores

Sergio Salazar Cruz

Hipolito Aguilar Sierra

Ricardo López Gutiérrez

Rogelio Lozano Leal

Título del artículo: Robust Quadrotor Control: Attitude and Altitude Real-Time Results

Nombre: Journal of Intelligent and Robotic Systems

Número de la revista: 2-4

Volúmen de la revista: 88

País: Netherlands

Páginas de: 299

a: 312

ISSN impreso: 09210296

ISSN electrónico: 15730409

Autores

Ricardo Lopez Gutierrez

Ivan Gonzalez Hernandez

Abraham Rodríguez Mata

Rogelio Lozano Leal

Sergio Salazar Cruz

4.5 Desarrollos tecnológicos

Nombre del desarrollo: EXOESQUELETO PARA RODILLA Y TOBILLO

Tipo de desarrollo: Nuevo producto

Nombre del desarrollo: Sistema de exoesqueleto bipedestador con base estabilizadora

Tipo de desarrollo: Nuevo producto

Nombre del desarrollo: Exoesqueleto hibrido para aumento de fuerza en articulacion del codo

Tipo de desarrollo: Nuevo producto

Nombre del desarrollo: Exoesqueleto de rehabilitación de marcha infantil

Tipo de desarrollo: Nuevo producto

5. Formación de capital humano

5.1 Tesis dirigidas en PNPC

Fecha de aprobación: 31/ene/2018

Nombre: Luis Erik Sanchez Cornejo

Programa PNPC: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN SISTEMAS AUTÓNOMOS DE NAVEGACIÓN AÉREA Y SUBMARINA - Maestría

Título de la tesis: Diseño e implementación de un actuador rotacional serie elástico en un exoesqueleto

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 31/ene/2018 **Nombre:** Anaíd Eunice Hernández Valadez

Programa PNPC: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN SISTEMAS AUTÓNOMOS DE NAVEGACIÓN AÉREA Y SUBMARINA - Maestría

Título de la tesis: Diseño y construcción de una prótesis de mano actuada con alambres con memoria de forma (SMA)

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 16/ago/2019 **Nombre:** Irving Rosales Díaz

Programa PNPC: null - Doctorado

Título de la tesis: Construcción y control de un exoesqueleto neumático para la asistencia de levantamiento de objetos

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 05/feb/2020 **Nombre:** Brenda Carolina Osorio González

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Exoesqueleto pasivo para asistencia de hombros

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 27/oct/2020 **Nombre:** Rodrigo López Valencia

Programa PNPC: MAESTRÍA EN CIENCIAS EN SISTEMAS AUTÓNOMOS DE NAVEGACIÓN AÉREA Y SUBMARINA - Maestría

Título de la tesis: Plataforma autónoma de 3 grados de libertad utilizada para el traslado y posicionamiento de aparatos de rehabilitación de miembro inferior

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 18/nov/2020 **Nombre:** Yukio Rosales Luengas

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

Título de la tesis: Exoesqueletos para rehabilitación con articulaciones elásticas

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 19/feb/2021 **Nombre:** Fermín Castillo Anaya

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

Título de la tesis: Diseño, construcción, modelado y control de un exoesqueleto para la amplificación de fuerza

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 05/mar/2021 **Nombre:** Joel Hernández Hernández

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

Título de la tesis: Estudio de exoesqueletos para bipedestación

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

Estado de la tesis: Terminada

5.2 Tesis dirigidas no PNPC

Fecha de aprobación: 18/jun/2018 **Nombre:** Ulises Dávila García

Título de la tesis: Exoesqueleto Inspirado en la biocinética de la articulación central del miembro inferior humano
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: Instituto Politecnico Nacional
Estado de la tesis: Terminada

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

6.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2016

Título del artículo: Construyen en Cinvestav exoesqueletos para personas con problemas motrices

Nombre: Selección Gaceta politecnica

Número de la revista: 89

Volúmen de la revista: 8

País: México

Páginas de: 7

a: 4

ISSN impreso: 00613848

ISSN electrónico: 00613848

7. Vinculación

8. Premios y distinciones

8.1 Distinciones CONACYT

Año: 2019 **Nombre de la distinción:** SNI 1