

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

SERGIO ROSARIO SALAZAR CRUZ
 Generado el : 17/jul/2021

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 07/oct/1966
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: sergio.salazar.cruz@gmail.com
CVU: 35158
Nivel SNI:
Empleo actual
Inicio: 01/ene/2010
Nombre del puesto: INVESTIGADOR CINVESTAV RENOVACIÓN DE CONTRATO 2021
Institución: Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politecnico Nacional (Cinvestav)

2. Grados académicos

Fecha de obtención: 04/dic/1992	Nivel de escolaridad: Licenciatura
Título: LICENCIATURA EN ELECTRÓNICA	
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)	
Fecha de obtención: 02/dic/1994	Nivel de escolaridad: Maestría
Título: MAESTRÍA EN CIENCIAS	
Institución: Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politecnico	
Fecha de obtención: 21/oct/2005	Nivel de escolaridad: Doctorado
Título: DOCTORADO EN CIENCIAS	
Institución: Universite de Technologie de Compiegne	

3. Trayectoria profesional

3.1 Experiencia laboral

Inicio: 01/ene/2013	Fin: 07/mar/2018
Nombre del puesto: COORDINADOR ACADEMICO DE LA MAESTRÍA y DOCTORADO SANAS	
Institución: Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politecnico Nacional (Cinvestav)	
Inicio: 01/ene/2008	Fin: 31/dic/2008
Nombre del puesto: INVESTIGADOR, ACTUALMENTE REALIZANDO UNA ESTANCIA	
Institución:	
Inicio: 15/may/1995	Fin: null
Nombre del puesto: INVESTIGADOR CATEGORIA J	
Institución:	
Inicio: 15/mar/1995	Fin: null
Nombre del puesto: INVESTIGADOR H	
Institución:	

3.2 Estancias de investigación

Inicio: 31/dic/2009	Fin: null
Estancia: Posdoctoral	Nombre de estancia: POSDOCTORADO
Institución:	
Inicio: 13/oct/2006	Fin: null
Estancia: Posdoctoral	Nombre de estancia: POSDOCTORADO EN CIENCIAS
Institución:	

4. Producción científica, tecnológica y de innovación

4.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2021

Título del artículo: PVTOL global stabilization using a nested saturation control

Nombre: International Journal of Control

Número de la revista: 1 **Volúmen de la revista:** 1 **País:** null

Páginas de: 1 **a:** 24

ISSN impreso: null **ISSN electrónico:** 13665820

Autores

rogelio lozano leal

donovan flores null

ivan gonzalez hernandez

sergio salazar cruz

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:** 109164 **País:** null

Páginas de: 1 **a:** 12

ISSN impreso: 00298018 **ISSN electrónico:** null

Autores

adrian manzanilla magallanes

efrain ibarra g

sergio salazar cruz

eduardo zamora s

Título del artículo: Dynamic Neural Network-Based Adaptive Tracking Control for an Autonomous Underwater Vehicle Subject to Modeling and Parametric

Nombre: Applied Sciences

Número de la revista: 11 **Volúmen de la revista:** 6 **País:** null

Páginas de: 1 **a:** 14

ISSN impreso: 20763417 **ISSN electrónico:** null

Autores

filiberto muñoz null

said cervantes null

Año de publicación: 2020

Título del artículo: Adaptive non-singular terminal sliding mode control for an unmanned underwater vehicle: Real-time experiments

Nombre: International Journal of Control, Automation and Systems

Número de la revista: 18 **Volúmen de la revista:** 3 **País:** null

Páginas de: 615 **a:** 626

ISSN impreso: 15986446 **ISSN electrónico:** null

Autores

miguel Rangel null

Adrian manzanilla null

Angel Suarez null

Filiberto Muñoz null

Sergio Salazar Cruz

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: 101

Páginas de: 309

ISSN impreso: 00190578

Volúmen de la revista: 1

a: 326

ISSN electrónico: null

País: null

Autores

said cervantes null

filiberto Muñoz null

isaac chairez null

ivan gonzalez null

sergio salazar cruz

Título del artículo: Finite horizon nonlinear optimal control for a quadrotor: Experimental results

Nombre: Optimal Control Applications and Methods

Número de la revista: 1

Páginas de: 25

ISSN impreso: 01432087

Volúmen de la revista: 1

a: 45

ISSN electrónico: 10991514

País: null

Autores

omar santos null

orlando garcia null

sergio salazar cruz

hugo romero null

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: 101

Páginas de: 1

ISSN impreso: 09670661

Volúmen de la revista: 1

a: 15

ISSN electrónico: null

País: null

Autores

joel hernandez null

sergio salazar cruz

Ricardo Lopez null

Arturo Gonzalez null

Título del artículo: Robust structural feedback linearization based on the nonlinearities rejection

Nombre: The Franklin Institute

Número de la revista: 357

Páginas de: 2232

ISSN impreso: 00160032

Volúmen de la revista: 4

a: 2262

ISSN electrónico: null

País: null

Autores

moises bonilla null

Luis Blas null

a Azhmyakov null

m malabre null

sergio salazar cruz

Título del artículo: Time-varying output-based TakagiSugeno fuzzy controller of uncertain nonlinear systems

Nombre: International Journal of Systems Science

Número de la revista: 51 **Volúmen de la revista:** 9 **País:** null

Páginas de: 1495 **a:** 1510

ISSN impreso: 14645319 **ISSN electrónico:** 00207721

Autores

Said Cerevantes null

Wen Yu null

Sergio Salazar Cruz

isaac Chairez null

Año de publicación: 2019

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: 28 **Volúmen de la revista:** 6 **País:** null

Páginas de: 2681 **a:** 2688

ISSN impreso: 10636536 **ISSN electrónico:** 15580865

Autores

Fermin Castillo null

Ricardo Lopez null

Omar Santos null

Antonio Osorio null

Sergio Salazar Cruz

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: 93 **Volúmen de la revista:** 1 **País:** null

Páginas de: 55 **a:** 72

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

Autores

Filiberto Muñoz null

Ivan Gonzalez null

Sergio Salazar Cruz

Rogelio Lozano null

Título del artículo: Backstepping and robust control for a quadrotor in outdoors environments: An experimental approach

Nombre: IEEE Access

Número de la revista: 7 **Volúmen de la revista:** 7 **País:** null

Páginas de: 40636 **a:** 40648

ISSN impreso: null **ISSN electrónico:** 21693536

Autores

orlando garcia null

patricio ordaz null

omar santos null

sergio salazar cruz

Autores

rogelio lozano null

Año de publicación: 2018

Título del artículo: ROBUST CONTROLS FOR UPPER LIMB EXOSKELETON, REAL-TIME RESULTS

Nombre: Journal of Systems and Control Engineering

Número de la revista: 1

Volúmen de la revista: 1

País: United States of America

Páginas de: 1

a: 15

ISSN impreso: 09596518

ISSN electrónico: 20413041

Autores

rogelio lozano leal

sergio salazar cruz

ricardo lopez gutierrez

yukio rosales leguas

Título del artículo: Wind-gust compensation algorithm based on high-gain residual observer to control a quadrotor aircraft: real-time verification task at fixed point

Nombre: International Journal of Control, Automation and Systems

Número de la revista: 16

Volúmen de la revista: 2

País: null

Páginas de: 856

a: 866

ISSN impreso: 15986446

ISSN electrónico: 20054092

Autores

abraham rodriguez mata

Ivan Gonzalez Hernandez

jose perez rangel

sergio salazar cruz

rogelio lozano null

Año de publicación: 2017

Título del artículo: Adaptive Control in Passive rehabilitation routines using ELLTIO

Nombre: Revista Mexicana de Ingeniería Biomédica

Número de la revista: 38

Volúmen de la revista: 2

País: México

Páginas de: 458

a: 478

ISSN impreso: 01889532

ISSN electrónico: 23959126

Autores

Hipolito Aguilar Sierra

Ricardo Lopez Gutierrez

Sergio Salazar null

Rogelio Lozano null

Título del artículo: Adaptive Control in Passive rehabilitation routines using ELLTIO

Nombre: Revista Mexicana de Ingeniería Biomédica

Número de la revista: 38

Volúmen de la revista: 2

País: México

Páginas de: 458

a: 478

ISSN impreso: 01889532

ISSN electrónico: 09210296

Autores

rogelio lozano leal

Autores

sergio salazar cruz
lopez gutierrez ricardo
aguilar sierra hipolito

Título del artículo: Takagi-Sugeno Dynamic Neuro-Fuzzy Controller of Uncertain Nonlinear Systems

Nombre: IEEE Transactions on Fuzzy Systems

Número de la revista: 26

Volúmen de la revista: 25

País: United States of America

Páginas de: 1601

a: 1615

ISSN impreso: 10636706

ISSN electrónico: 19410034

Autores

Isaac Chairez null
Said Cervantes Rojas
Wen Yu null
Sergio Salazar null

Título del artículo: Robust Quadrotor Control: Attitude and Altitude 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: United States of America

Páginas de: 299

a: 312

ISSN impreso: 09210296

ISSN electrónico: 09210296

Autores

Ricardo López-Gutiérrez null
Abraham Efraim Rodríguez-Mata null
Sergio Salazar null
Ivan González-Hernández null
Rogelio Lozano null

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: United States of America

Páginas de: 313

a: 327

ISSN impreso: 09210296

ISSN electrónico: 09210296

Autores

Iván González-Hernández null
Sergio Salazar null
A. E. Rodríguez-Mata null
Filiberto Muñoz-Palacios null
Ricardo López null
Rogelio Lozano null

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: 233

País: United States of America

Páginas de: 61

a: 71

ISSN impreso: 09252312

ISSN electrónico: 09252312

Autores

Filiberto Muñoz null
Iván González-Hernández null
Sergio Salazar null
Eduardo S. Espinoza null
Rogelio Lozano null

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

Nombre: International Journal of Advanced Robotic Systems

Número de la revista: 1

Volúmen de la revista: 14

País: United States of America

Páginas de: 1

a: 6

ISSN impreso: 17298806

ISSN electrónico: 17298806

Autores

Filiberto Muñoz Palacios null
Eduardo Steed Espinoza Quesada null
Guillaume Sanahuja null
Sergio Salazar null
Octavio Garcia Salazar null
Luis Rodolfo Garcia Carrillo null

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: 9

Volúmen de la revista: 27

País: United States of America

Páginas de: 1566

a: 1588

ISSN impreso: 10498923

ISSN electrónico: 10498923

Autores

Filiberto Muñoz null
Eduardo Steed Espinoza Quesada null
Hung M. La null
Sergio Salazar null
Sesh Commuri null
Luis Rodolfo Garcia Carrillo null

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: 1

Volúmen de la revista: 14

País: United States of America

Páginas de: 1

a: 13

ISSN impreso: 17298814

ISSN electrónico: 17298814

Autores

Ivan Gonzalez-Hernandez null
Filiberto Munoz Palacios null
Sergio Salazar Cruz null
Eduardo Steed Espinoza Quesada null
Rogelio Lozano Leal null

Año de publicación: 2016

Título del artículo: Optimized Discrete Control Law for Quadrotor Stabilization: Experimental Results

Nombre: Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications

Número de la revista: 1-4

Volúmen de la revista: 84

País: United States of America

Páginas de: 67

a: 81

ISSN impreso: 09210296

ISSN electrónico: 09210296

Autores

- Omar Santos null
- Hugo Romero null
- Sergio Salazar null
- Orlando García-Pérez null
- Rogelio Lozano null

4.3 Capítulos publicados

Año de edición: 2018

Título del libro: Marine Robotics an Applications

Título del capítulo: Design and control for an autonomous underwater vehicle (AUV-UMI)

Editorial: Springer

Páginas de: 87

a: 100

ISBN: 978-3-319-70723-

Autores

- Adrian Manzanilla Magallanes
- Miguel Garcia Rangel
- Sergio Salazar Cruz
- Rogelio Lozano Leal

4.5 Desarrollos tecnológicos

Nombre del desarrollo: Integración, instrumentación y control de un Cuadróptero en Exteriores	Tipo de desarrollo: Nuevo producto
Nombre del desarrollo: Exoesqueleto para la amplificación de fuerza en las articulaciones de codos.	Tipo de desarrollo: Nuevo producto
Nombre del desarrollo: Vehículo submarino de 6 grados de libertad con sistema de visión estéreo	Tipo de desarrollo: Nuevo producto
Nombre del desarrollo: Exoesqueleto de rehabilitación de marcha infantil	Tipo de desarrollo: Nuevo producto
Nombre del desarrollo: Sistema de exoesqueleto bipedestador con base estabilizadora	Tipo de desarrollo: Nuevo producto

5. Formación de capital humano

5.1 Tesis dirigidas en PNPC

Fecha de aprobación: 01/sep/2016	Nombre: Laura Guadalupe Martínez Santos
Programa PNPC: DOCTORADO EN CIENCIAS EN LA ESPECIALIDAD EN TOXICOLOGÍA - Maestría	
Título de la tesis: Diseño, modelado, construcción y control de un UAV convertible	
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.	
Estado de la tesis: Terminada	
Fecha de aprobación: 01/sep/2016	Nombre: Carlos Guillermo Valerio Naranjo
Programa PNPC: DOCTORADO EN CIENCIAS CON ESPECIALIDAD EN DESARROLLO CIENTÍFICO Y TECNOLÓGICO PARA LA SOCIEDAD - Maestría	
Título de la tesis: Control de un cuádróptero en 3D	
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.	

Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 01/sep/2017 **Nombre:** Oscar Fabio Tokunaga Herrera
Programa PNPC: null - Maestría
Título de la tesis: Navegación autónoma de un vehículo terrestre
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 01/sep/2017 **Nombre:** Lorien Revueltas Crooks
Programa PNPC: null - Maestría
Título de la tesis: Implementación de un sonar de imagen como sensor de posición para el control de movimiento de un submarino no tripulado
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 01/sep/2016 **Nombre:** Luis Erik Sanchez Cornejo
Programa PNPC: null - Maestría
Título de la tesis: Diseño e implementación de un actuador rotacional serie
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 01/sep/2016 **Nombre:** José Manuel Valdovinos
Programa PNPC: null - Maestría
Título de la tesis: Navegación con módems acústico
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 01/sep/2017 **Nombre:** Cindy Angelica Herrera Carbajal
Programa PNPC: null - Maestría
Título de la tesis: Desarrollo de algoritmos para la identificación y seguimiento de objetivos en tierra usando un vehículo aéreo
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 01/sep/2017 **Nombre:** Jonathan Zarate 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: 01/sep/2016 **Nombre:** Luis Angel Blass Sanchez
Programa PNPC: null - Doctorado
Título de la tesis: Desacoplamiento lineal de un sistema subactuado
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 01/sep/2018 **Nombre:** Pablo Hernandez Leon
Programa PNPC: null - Maestría
Título de la tesis: Control de multi vehiculos aereos
Institución: CENTRO DE INVESTIGACION Y DE ESTUDIOS AVANZADOS DEL INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL.

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 01/sep/2019 **Nombre:** Irving Delgado Rivera

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Platoonig de vehículos inteligentes

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

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 01/sep/2016 **Nombre:** Yukio Rosales Luengas

Programa PNPC: null - 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: 01/sep/2018 **Nombre:** adrian manzanilla magallanes

Programa PNPC: DOCTORADO EN CIENCIAS EN INFECTÓMICA Y PATOGÉNESIS MOLECULAR - Doctorado

Título de la tesis: Seguimiento de trayectoria con evasión de obstáculos de un vehículo submarino no tripulado mediante un sistema de guía, navegación y

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: 01/ene/1997 **Fin:** 31/dic/1997

Nombre del proyecto: Pruebas de Robustez del Sistema Prototipo para Inspección Borosónica de Rotores de Turbina

Tipo de proyecto: Investigación

Institución:

Colaboradores:
 VALERY GODÍNEZ AZCUAGA NULL, ARMANDO AGUILAR SOTO NULL, ESTEBAN GARCÍA OCHOA NULL, MARCOS LEY KOO NULL, MIGUEL MARCIAL AMARO NULL, SERGIO SALAZAR CRUZ NULL

Inicio: 10/feb/1999 **Fin:** 26/feb/1999

Nombre del proyecto: INSPECCIÓN ULTRASÓNICA Y DE DUREZA SUPERFICIAL DEL ROTOR DE INTERMEDIA Y ALTA PRESIÓN DE LA UNIDAD 2 EN LA CTE

Tipo de proyecto: Consultoría

Institución:

Colaboradores:
 ARMANDO AGUILAR SOTO NULL, SERGIO SALAZAR CRUZ NULL, MARCOS LEY KOO NULL, MIGUAL GONZÁLEZ NUÑEZ NULL

Inicio: 01/ago/2000 **Fin:** 31/ago/2000

Nombre del proyecto: Inspección Ultrasónica del Rotor de la Unidad 1 en la CTE MANZANILLO I

Tipo de proyecto: Consultoría

Institución:

Colaboradores:
 SERGIO SALAZAR CRUZ NULL, ARMANDO AGUILAR SOTO NULL, MARCOS LEY KOO NULL, MIGUEL ANGEL NUÑEZ NULL

Inicio: 01/jun/2001 **Fin:** 30/jun/2001

Nombre del proyecto: Inspección Ultrasónica del Rotor de Repuesto de U-2 de la CTE Valle de México

Tipo de proyecto: Consultoría

Institución:

Colaboradores:
 SERGIO SALAZAR CRUZ NULL, ARMANDO AGUILAR SOTO NULL, MARCOS LEY KOO NULL, MIGUEL GONZALEZ NUÑEZ NULL

Inicio: 01/ene/2001 **Fin:** 31/oct/2001

Nombre del proyecto: Integración y Transferencia de un Sistema Portátil para la Inspección No-Destructiva por Ultrasonido de Rotores de Turbina con Barreno
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Colaboradores:

MARCOS LEY KOO NULL, SERGIO SALAZAR CRUZ NULL, ARMANDO AGUILAR SOTO NULL

Inicio: 01/ene/2001 **Fin:** 31/dic/2001

Nombre del proyecto: Ampliación de la Capacidad de Aplicación del Prototipo de un Sistema Portátil para la Inspección de Soldadura por Ultrasonido
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Colaboradores:

MARCOS LEY KOO NULL, SERGIO SALAZAR CRUZ NULL, ARMANDO AGUILAR SOTO NULL

Inicio: 01/ene/2004 **Fin:** 09/nov/2004

Nombre del proyecto: Desarrollo de una Técnica de Ultrasonido para Cuantificar la Adherencia de Uniones Sólido-Sólido
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Colaboradores:

LAURA VALIENTE BANUET NULL, MARCOS LEY KOO NULL, SERGIO SALAZAR CRUZ NULL, ARMANDO AGUILAR SOTO NULL

Inicio: 15/ene/2007 **Fin:** 31/dic/2007

Nombre del proyecto: LOCALIZACIÓN Y CONTROL DE VEHÍCULOS SUBMARINOS UTILIZANDO VISIÓN PROYECTO LAFMAA
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Colaboradores:

HUGO ROMERO TREJO BECARIO UTC FRANCIA NULL, JUAN ANTONIO ESCAREÑO BECARIO UTC FRANCIA NULL, SERGIO SALAZAR CRUZ MEXICO NULL, ROGELIO LOZANO LEAL FRANCIA NULL, JUAN MANUEL RENDÓN UAEM NULL, BRUNO JOUVANCEL LIRMM FRANCIA NULL

Inicio: 01/may/2009 **Fin:** 30/abr/2013

Nombre del proyecto: LABORATORIO FRANCO-MEXICANO DE INFORMATICA Y AUTOMATICA APLICADA
Tipo de proyecto: Consultoría
Institución:

Colaboradores:

IVAN TORRES TAMANAJA NULL, IVAN GONZALEZ HERNADEZ NULL, ZAMUDIO BELTRÁN ZIZILIA NULL, ROSAS VÁZQUEZ VÍCTOR NULL, CAMPOS MERCADO EDUARDO NULL, MONROY ANIEVA JESÚS ARTURO NULL, ROGELIO LOZANO NULL, JORGE TORRES NULL

Inicio: 02/jun/2020 **Fin:** 30/nov/2020

Nombre del proyecto: Laboratorio Nacional en Vehículos Autónomos y Exoesqueletos 314879
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (Cinvestav)

Inicio: 09/nov/2017 **Fin:** 31/dic/2020

Nombre del proyecto: Laboratorio UMI LAFMIA CINVESTAV CNRS
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (Cinvestav)

8. Premios y distinciones

8.2 Distinciones no CONACYT

Año: 2007 **Nombre de la distinción:** Investigados SNI Nivel 1
Institución que otorgó premio o distinción:
País: null