

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

YAIR

LOZANO

HERNANDEZ

Generado el : 08/nov/2022

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 09/sep/1990
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: y.ir.lh@hotmail.com
ORCID ID: <https://orcid.org/0000-0001-8157-3510>
CVU: 511381

Nivel SNI:**Empleo actual**

Inicio: 16/ene/2022
Nombre del puesto: Jefe del departamento de Investigación
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

2. Grados académicos

Fecha de obtención: 06/dic/2012	Nivel de escolaridad: Licenciatura
Título: INGENIERIA EN CONTROL Y AUTOMATIZACION	
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL	
Fecha de obtención: 15/ene/2016	Nivel de escolaridad: Maestría
Título: MAESTRÍA EN TECNOLOGÍA AVANZADA	
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL	
Fecha de obtención: 31/jul/2019	Nivel de escolaridad: Doctorado
Título: Doctorado en ingeniería de sistemas robóticos y mecatrónicos	
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL	

3. Trayectoria profesional**3.1 Experiencia laboral**

Inicio: 02/sep/2019	Fin: 01/feb/2020
Nombre del puesto: Profesor asistente	
Institución: UNIVERSIDAD AERONAUTICA EN QUERETARO	
Inicio: 01/ene/2019	Fin: 15/ene/2022
Nombre del puesto: Profesor de asignatura	
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL	
Inicio: 12/ene/2016	Fin: 17/ago/2019
Nombre del puesto: Profesor de asignatura	
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DE LA CIUDAD DE MEXICO	
Inicio: 11/ago/2015	Fin: 15/jun/2019
Nombre del puesto: Profesor de asignatura	
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL	

4. Producción científica, tecnológica y de innovación**4.1 Publicación de artículos****Año de publicación:** 2022**Título del artículo:** Integración de una cámara multispectral y aprendizaje automático para clasificación de manzanas**Nombre:** Ingeniería investigación y tecnología**Número de la revista:** 4**Volumen de la revista:** 23**País:** null

Páginas de: 1 a: 10
ISSN impreso: 14057743 ISSN electrónico: 25940732

Autores

Saulo Abraham Gante Diaz
Yair Lozano Hernandez
Marco Antonio Maldonado Trinidad
Gerardo Ramon Flores Colunga
Daniel Villegas Piña

Título del artículo: Super-Twisting control for trajectory tracking of a four degree of freedom anthropomorphic robot manipulator

Nombre: Nova Scientia
Número de la revista: 28 Volúmen de la revista: 14 País: null
Páginas de: 1 a: 24
ISSN impreso: 20070705 ISSN electrónico: 20070705

Autores

Eddy Gabriel Ibarra Ontiveros
Yair Lozano Hernández
Manuel Alejandro Enríquez Rocha
Rosalba Galván Guerra
Mario Cesar Maya Rodríguez

Título del artículo: Integration of CNN in a Dynamic Model-Based Controller for Control of a 2DOF Helicopter with Tail Rotor Perturbations

Nombre: IEEE Access
Número de la revista: 2022 Volúmen de la revista: 10 País: null
Páginas de: 73474 a: 73483
ISSN impreso: 21693536 ISSN electrónico: 21693536

Autores

Mario C. Maya Rodríguez
Mario A. López Pacheco
Yair Lozano Hernández
Victor G. Sánchez Meza
René Tolentino Eslava
Luis A. Cantera Cantera

Título del artículo: Un neuro-controlador estable en tiempo real para reducir el consumo de energía en una bomba centrífuga ante perturbaciones

Nombre: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial
Número de la revista: 3 Volúmen de la revista: 19 País: null
Páginas de: 265 a: 273
ISSN impreso: 16977920 ISSN electrónico: 16977912

Autores

Eduardo Yudho Montes de Oca
Mario Maya Rodríguez
Rene Tolentino Eslava
Yair Lozano Hernández

Año de publicación: 2020

Título del artículo: Turbidity, dissolved Oxygen and pH measurement system for grey water treatment process by electrocoagulation

Nombre: Journal of Technological Development

Número de la revista: 14 **Volúmen de la revista:** 4 **País:** null

Páginas de: 20 **a:** 27

ISSN impreso: null **ISSN electrónico:** 25312960

Autores

Luis Alberto Cantera Cantera

Andrés Calvillo Téllez

Yair Lozano Hernández

Título del artículo: Finite-Time Current Tracking in Boost Converters by Using a Saturated Super-Twisting Algorithm

Nombre: Complexity

Número de la revista: Special Issue **Volúmen de la revista:** 20 **País:** null

Páginas de: 1 **a:** 16

ISSN impreso: 10762787 **ISSN electrónico:** 10990526

Autores

Juan Eduardo Velázquez Velázquez

Rosalba Galván Guerra

José Antonio Ortega Pérez

Yair Lozano Hernández

Raúl Villafuerte Segura

Año de publicación: 2019

Título del artículo: Modelado cinemático y dinámico de un manipulador antropomórfico de cuatro grados de libertad

Nombre: Pádi Boletín Científico de Ciencias Básicas e Ingenierías del ICBI

Número de la revista: ESPECIAL (2019) **Volúmen de la revista:** 7 **País:** null

Páginas de: 116 **a:** 123

ISSN impreso: null **ISSN electrónico:** 20076363

Autores

Eddy G Ibarra Ontiveros

Manuel A. Enríquez Rocha

Rosalba Galván Guerra

Mario C. Maya Rodríguez

Yair Lozano Hernández

Título del artículo: Diseño de una articulación de rodilla basada en un mecanismo policéntrico de cuatro barras cruzado tipo Chebyshev

Nombre: Pádi Boletín Científico de Ciencias Básicas e Ingenierías del ICBI

Número de la revista: ESPECIAL (2019) **Volúmen de la revista:** 7 **País:** null

Páginas de: 96 **a:** 103

ISSN impreso: null **ISSN electrónico:** 20076363

Autores

Hugo L. Serrano Molina

Yair Lozano Hernández

Rosalba Galván Guerra

Autores

Título del artículo: Control PI difuso de un sistema de levitación magnética mediante un sistema embebido

Nombre: Ingeniería, investigación y tecnología

Número de la revista: 4

Volúmen de la revista: 20

País: null

Páginas de: 1

a: 11

ISSN impreso: 14057743

ISSN electrónico: 25940732

Autores

Ricardo Yahir Almazan Arvizu

Yair Lozano Hernández

Oscar Octavio Gutiérrez Frías

Mario Villafuerte Bante

Título del artículo: Control Algorithm for Taking off and Landing Manoeuvres of Quadrotors in Open Navigation Environments

Nombre: International Journal of Control, Automation and Systems

Número de la revista: 9

Volúmen de la revista: 17

País: null

Páginas de: 2331

a: 2342

ISSN impreso: 15986446

ISSN electrónico: 15986446

Autores

Yair Lozano Hernández

Octavio Gutiérrez Frías null

Norma Lozada-Castillo null

Alberto Luviano Juárez null

4.9 Patentes concluidos

Año de publicación: 2020

Clasificación internacional de patentes WIPO: Técnicas industriales diversas; transporte

Nombre o título: Modelo industrial de plataforma para vehículo aéreo no tripulado

No. de trámite: MX/f/2018/002910

País: México

Estado de patente: Dictamen de conclusión - concesión

5. Formación de capital humano

5.1 Tesis dirigidas en PNPC

Fecha de aprobación: 06/jul/2020

Nombre: Ricardo Yahir Almazán Arvizu

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: DISEÑO DE UN SISTEMA DE NAVEGACIÓN Y POSICIONAMIENTO DE UN VEHÍCULO AERODESLIZADOR MEDIANTE "WAYPOINTS"

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 21/may/2021

Nombre: Victor Gabriel Sánchez Meza

Programa PNPC: null - Maestría

Título de la tesis: Diseño e Implementación de un Controlador para el Seguimiento de Trayectorias para un Helicóptero de 2 Grados de Libertad.

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

5.2 Tesis dirigidas no PNPC

Fecha de aprobación: 03/mar/2017

Nombre: Jonathan Acevedo Granados

Título de la tesis: Propuesta de instrumentación y control para un sistema subactuado tipo aerodeslizador
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 07/mar/2017 **Nombre:** Jheison Duvier Díaz Ortega
Título de la tesis: Sistema automático de intercambio de baterías para vehículo aereo no tripulado tipo quadcopter
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO TECNOLOGICO METROPOLITANO ITM
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 05/feb/2018 **Nombre:** Cesar Darío Reyes González
Título de la tesis: Diseño de un sistema de cntrl de nivel para un domo de un generador de vapor de una caldera mediante un controlador
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 05/mar/2018 **Nombre:** José Pablo Cárdenas Galván
Título de la tesis: Diseño y simulación de controladores para el aprovechamiento del viento en la generación de energia electrica en una turbina
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 14/feb/2018 **Nombre:** Angel Salvador Dávalos
Título de la tesis: Propuesta de un insensibilizador electrónico de aves para consumo humano
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 24/sep/2018 **Nombre:** Uriel Espinosa Rodríguez
Título de la tesis: Propuesta de automatización de una planta piloto de pruebas de producción de oxietileno mediante control en cascada y
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 18/sep/2018 **Nombre:** Karla Janette Canchola
Título de la tesis: Integración de sistema robótico seguidor solar de dos grados de libertad, para orientar arreglos tipo GRID de paneles fotovoltaicos
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 06/nov/2018 **Nombre:** Silverio Hernández Martinez
Título de la tesis: Diseño de un sistema de control difuso para el seguimiento de la trayectoria de un robot omnidireccional
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 27/may/2019 **Nombre:** Hector Acosta Gonzalez
Título de la tesis: Instrumentación y control de un intercambiador de baterías para vehiculos aéreos no tripulados tipo quadrotor

Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 20/may/2019 **Nombre:** Alexis Adrian Gutierrez
Título de la tesis: Diseño e implementación de sistema de control de suministro para un desalinizador solar
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 03/jun/2019 **Nombre:** Eddy Gabriel Ibarra Ontiveros
Título de la tesis: Control por modos deslizantes para seguimiento de trayectoria en un brazo manipulador de cuatro grados de libertad
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 03/jun/2019 **Nombre:** Alexis Fernando Cruz Baños
Título de la tesis: Diseño y propuesta de un control GPI para un vehiculo no tripulado tipo hovercraft
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 14/jun/2019 **Nombre:** José Antonio Ortega Pérez
Título de la tesis: Diseño de un controlador por modos deslizantes para seguir curvas de balance de baterías tipo LiPo en presencia de
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 19/ago/2019 **Nombre:** Jose Armando Garcia Gaspar
Título de la tesis: Instrumentación de un prototipo transfemoral para seguimiento de trayectoria en rodilla y tobillo
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 13/dic/2019 **Nombre:** Ricardo Yahir Almazán
Título de la tesis: Diseño e implementación de algoritmos de control para un sistema de levitación magnética
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: UNIVERSIDAD AUTONOMA DE LA CIUDAD DE MEXICO
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 22/sep/2020 **Nombre:** Marco Antonio Maldonado
Título de la tesis: Integración de una cámara multispectral y machine learning para la clasificación de manzanas
Grado académico de la tesis: Licenciatura
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
Estado de la tesis: Terminada
Fecha de aprobación: 21/feb/2020 **Nombre:** EDER GILDARDO DEBORA
Título de la tesis: Instrumentación analítica de los afluentes y efluentes del proceso de aguas grises por el método de electrocoagulación
Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 25/jun/2021 **Nombre:** Andrés Abraham Palma

Título de la tesis: Instrumentación y control de un prototipo transtibial para replicar el ciclo de marcha en tobillo

Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 19/mar/2021 **Nombre:** Raul Reséndiz Ramirez

Título de la tesis: Diseño de un observador no lineal para estimación de estados con dinámica desconocida en un levitador

Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 15/dic/2021 **Nombre:** OMAR ISAI FLORES

Título de la tesis: SEGUIMIENTO ROBUSTO DE TRAYECTORIAS DEL SISTEMA PVTOL CON ESTIMACION DEL ESTADO BASADO EN ELIPSOIDE ATRACTIVO

Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 15/dic/2021 **Nombre:** OMAR ISAI FLORES

Título de la tesis: SEGUIMIENTO ROBUSTO DE TRAYECTORIAS DEL SISTEMA PVTOL CON ESTIMACION DEL ESTADO BASADO EN ELIPSOIDE ATRACTIVO

Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 28/ene/2022 **Nombre:** CARLOS ALBERTO CASTILLO

Título de la tesis: PROPUESTA DE CONTROL PARA LA ETAPA DE DESPEGUE DE UN VEHÍCULO AÉREO NO TRIPULADO TIPO SUAVI

Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 28/ene/2022 **Nombre:** CARLOS ALBERTO CASTILLO

Título de la tesis: PROPUESTA DE CONTROL PARA LA ETAPA DE DESPEGUE DE UN VEHÍCULO AÉREO NO TRIPULADO TIPO SUAVI

Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 28/ene/2022 **Nombre:** CARLOS ALBERTO CASTILLO

Título de la tesis: PROPUESTA DE CONTROL PARA LA ETAPA DE DESPEGUE DE UN VEHÍCULO AÉREO NO TRIPULADO TIPO SUAVI

Grado académico de la tesis: Licenciatura

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Estado de la tesis: Terminada

Fecha de aprobación: 02/feb/2022 **Nombre:** OMAR HERNANDEZ DIAZ

Título de la tesis: Propuesta para emulación de movimiento para articulación de rodilla

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

7. Vinculación

7.2 Proyectos de investigación

Inicio: 01/ene/2018 **Fin:** 31/dic/2018

Nombre del proyecto: Robustificación de Auto-Oscilaciones utilizando modos deslizantes continuos conmutados

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

ROSALBA GALVÁN GUERRA, RUBÉN VELÁZQUEZ CUEVAS, JUAN EDUARDO VELÁZQUEZ VELÁZQUEZ, JESÚS MARES CARREÑO

Inicio: 01/ene/2018 **Fin:** 31/dic/2018

Nombre del proyecto: Diseño de ganancias de modos deslizantes integrales continuos para sistemas conmutados

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

ROSALBA GALVÁN GUERRA, JUAN EDUARDO VELÁZQUEZ VELÁZQUEZ, JESÚS MARES CARREÑO

Inicio: 07/ene/2019 **Fin:** 31/dic/2019

Nombre del proyecto: Instrumentación y control del proceso de electrocoagulación para el tratamiento de aguas

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

CARLOS MANUEL MONTELONGO VÁZQUEZ, LUIS ALBERTO CANTERA CANTERA, MIRIAM GÓMEZ ÁLVAREZ, NELLY MARIANA BAENA LÓPEZ

Inicio: 07/ene/2019 **Fin:** 31/dic/2019

Nombre del proyecto: Diseño, construcción e instrumentación de prototipos con arquitectura abierta para validación de algoritmos de control

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

LUIS ALBERTO CANTERA CANTERA, ROSALBA GALVÁN GUERRA, CARLOS MANUEL VÁZQUEZ MONTELONGO., JUAN EDUARDO VELAZQUEZ VELAZQUEZ

Inicio: 01/ene/2019 **Fin:** 31/dic/2019

Nombre del proyecto: Control por modos deslizantes de convertidores de CD-CD

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

ROSALBA GALVÁN GUERRA, JUAN E. VELÁZQUEZ VELÁZQUEZ, YAIR LOZANO HERNÁNDEZ

Inicio: 07/ene/2019 **Fin:** 31/dic/2020

Nombre del proyecto: Implementación de un sistema de tratamiento de aguas grises mediante electrocoagulación e internet de las cosas

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

LUIS ALBERTO CANTERA CANTERA, RUBÉN VELÁZQUEZ CUEVAS, FLORIBERTO ORTIZ RODRÍGUEZ, CARLOS MANUEL MONTELONGO VÁZQUEZ

Inicio: 01/ene/2020 **Fin:** 31/dic/2020

Nombre del proyecto: Desarrollo e instrumentación de vehículos aéreos no tripulados híbridos de ala fija y multirrotores con arquitectura abierta

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

ALBERTO LUVIANO JUAREZ, FLORIBERTO ORTIZ RODRÍGUEZ, YAIR LOZANO HERNÁNDEZ, YAIR LOZANO HERNÁNDEZ, SERGIO I. PALOMINO RESÉNDIZ, OSCAR O. GUTIÉRREZ FRIAS

Inicio: 30/dic/2020 **Fin:** 29/dic/2021
Nombre del proyecto: Desarrollo e instrumentación de sistemas de actuación mecánica utilizando materiales de memoria de forma enfocado en robótica
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Colaboradores:

RAFAEL SANTIAGO GODOY, RICARDO ALAN CORTEZ VEGA, SERGIO ISAI PALOMINO RESENDIZ, NORMA BEATRIZ LOZADA CASTILLO

Inicio: 01/ene/2021 **Fin:** 31/dic/2021
Nombre del proyecto: Desarrollo e instrumentación de sistemas de actuación mecánica utilizando materiales de memoria de forma enfocado en robótica
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Colaboradores:

RICARDO ALAN CORTEZ VEGA

Inicio: 01/ene/2021 **Fin:** 31/dic/2021
Nombre del proyecto: Diseño e implementación de controladores para la etapa de transición en un vehículo aéreo híbrido tipo tiltrotor
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Inicio: 01/ene/2021 **Fin:** 31/dic/2021
Nombre del proyecto: Control y automatización de una boya para el monitoreo de variables oceanográficas
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: UNIVERSIDAD NACIONAL AUTONOMA DE MEXICO (UNAM)

Colaboradores:

MIREILLE DEL CARMEN ESCUDERO CASTILLO, YAIR LOZANO HERNÁNDEZ, EDGAR MENDOZA BALDWIN, FLOR L. TORREZ ORTIZ, FLOR L. TORREZ ORTIZ, JASSIEL VLADIMIR HERNÁNDEZ FONTES, MARCOS ÁNGEL GONZÁLEZ OLVERA, ANGÉLICA FELIX DELGADO, JOSÉ FERMI GUERRERO CASTELLANOS

Inicio: 01/ene/2021 **Fin:** 31/dic/2021
Nombre del proyecto: Diseño e implementación de controladores para la etapa de transición en un vehículo aéreo híbrido tipo tiltrotor
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

MARIO CESAR MAYA RODRIGUEZ, OSCAR OCTAVIO GUTIÉRREZ FRIAS, RICARDO ALAN CORTEZ VEGA, PAOLA ANDREA NIÑO SUAREZ

Inicio: 01/ene/2021 **Fin:** 31/dic/2022
Nombre del proyecto: Sistema autónomo para reabastecimiento de energía en VANTs tipo Quadrotor utilizando energía solar
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

HUGO RODRIGUEZ CORTES, ALBERTO LUVIANO JUAREZ, SERGIO ISAI PALOMINO RESENDIZ, LUIS ALBERTO CANTERA CANTERA, OSCAR OCTAVIO GUTIÉRREZ FRÍAS

Inicio: 01/ene/2022 **Fin:** 31/dic/2022
Nombre del proyecto: MPC robusto para multimodelos: una estrategia basada en modos deslizantes
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL

Colaboradores:

ROSALBA GALVÁN GUERRA, LUIS ALBERTO CANTERA CANTERA, JUAN EDUARDO VELÁZQUEZ VELÁZQUEZ, SILVESTRE ASCENCIÓN GARCÍA SÁNCHEZ, YAIR LOZANO HERNÁNDEZ

Inicio: 01/ene/2022 **Fin:** 31/dic/2022
Nombre del proyecto: Desarrollo robots suaves para aplicaciones médicas basados en materiales de memoria de forma
Tipo de proyecto: Investigación
Institución:

Colaboradores:

JESSICA JAZMÍN MALDONADO RAMOS, NORMA BEATRIZ LOZADA CASTILLO, SERGIO ISAI PALOMINO RESENDIZ, YAIR LOZANO HERNANDEZ, RICARDO ALAN CORTEZ

Inicio: 01/ene/2022 **Fin:** 31/dic/2023

Nombre del proyecto: Diseño y construcción de una boya autónoma para monitoreo de calidad del agua

Tipo de proyecto: Investigación

Institución:

Colaboradores:

JUANEDUARDO VELÁZQUEZ VELÁZQUEZ, MAYRA ANTONIO CRUZ, MARIANA FELISA BALLESTEROS ESCAMILLA, RICARDO ALAN CORTEZ VEGA, YAIR LOZANO

8. Premios y distinciones

8.1 Distinciones CONACYT

Año:	2013	Nombre de la distinción:	Beca Conacyt
Año:	2016	Nombre de la distinción:	Beca Conacyt
Año:	2021	Nombre de la distinción:	Candidato

8.2 Distinciones no CONACYT

Año:	2017	Nombre de la distinción:	Supervisor de enseñanza de la Unidad de Aprendizaje Control Avanzado 2
Institución que otorgó premio o distinción:			INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
País:	México		
Año:	2017	Nombre de la distinción:	Reconocimiento como profesor distinguido de la generación 2013-2017 de la carrera
Institución que otorgó premio o distinción:			INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
País:	México		
Año:	2018	Nombre de la distinción:	Reconocimiento como profesor distinguido de la generación 2014-2018 de la carrera
Institución que otorgó premio o distinción:			INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
País:	México		
Año:	2021	Nombre de la distinción:	Reconocimiento a Perfil Deseable. PRODEP
Institución que otorgó premio o distinción:			COORDINACION GENERAL DE UNIVERSIDADES TECNOLOGICAS Y POLITECNICAS
País:	México		