

Gerardo Israel Pérez Soto

gerardo_p_s@hotmail.com • (427) 2741244
www.uaq.mx/ingenieria

Perfil

Fue supervisor de área de producción y diseño en construcciones y estructuras en COESSA (2001-2002), ingeniero de cuadrilla en GEMEX (2004), profesor catedrático en el Instituto Tecnológico de la Laguna (2007-2009), profesor catedrático en la División de Ingenierías Campus Irapuato-Salamanca de la Universidad de Guanajuato (2009-2012). Actualmente es profesor investigador en la Facultad de Ingeniería de la Universidad Autónoma de Querétaro. Cuenta con 2 artículos publicados en revistas indizadas y 6 artículos de congreso.

Educación

DOCTORADO, DOCTOR EN INGENIERÍA MECÁNICA, 8484832, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO / CAMPUS IRAPUATO - SALAMANCA / DIVISIÓN DE INGENIERÍAS, México , GUANAJUATO , INST. DE EDU. SUP. PUBLICAS , Análisis de movilidad y síntesis de cadenas cinemáticas mediante subespacios de rango localmente constante, 2013.

MAESTRIA, MAESTRO EN INGENIERÍA MECÁNICA, 7642666, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO / CAMPUS IRAPUATO - SALAMANCA / DIVISIÓN DE INGENIERÍAS / DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA MECÁNICA, México , GUANAJUATO , INST. DE EDU. SUP. PUBLICAS , Síntesis de Número de Cadenas Cinemáticas, un Nuevo Enfoque y Nuevas Herramientas Matemáticas, 2006.

LICENCIATURA, INGENIERO MECÁNICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE LA LAGUNA, 4977189, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE LA LAGUNA / DEPARTAMENTO DE METAL MECANICA, México , COAHUILA , GOBIERNO FEDERAL CENTRALIZADO, 2003.

Adscripción

UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA,
PROFESOR INVESTIGADOR

Artículos

- 2016 ; Reconfigurable Mechanisms From the Intersection of Surfaces DOI: 10.1115/1.4032097 ISSN: 1942-4302, P. C. Lopez-Custodio, J. M. Rico, J. J.



- Cervantes-Sanchez, G. I. Perez-Soto, Journal of Mechanisms and Robotics, Vol.08, Pag.1-18, Revistas Indizadas
- 2015 ; Comparison of a PD, PID and sliding mode position controllers for a quadcopter stability. ISSN: 0263-5747, José J. Castillo-Zamora, Karla A. Camarillo-Gómez, Gerardo I. Pérez-Soto, Jorge A. Orrante-Sakanassi, Robotica, Vol.ENV., Pag.1-32, Revistas Indizadas
 - 2015 ; Aplicación de cuaterniones duales en el análisis de posición de cadenas cinemáticas seriales ISSN: 2007-7114, Fernando Javier Alcántara López, Gerardo Israel Pérez Soto, Karla A. Camarillo Gómez, Miguel Ángel Martínez Prado, AMRob Journal, Robotics: Theory and Applications, Vol.03, Pag.29-36, Revistas Arbitradas
 - 2015 ; PROGRAMMING A BIPED MOVEMENTS FOR HUMANOID ROBOT BY IMPLEMENTING INVERSE KINEMATICS IN EMBEDDED C LANGUAGE, Mauricio Ramos-Vázquez, Karla A. Camarillo-Gómez, Gerardo I. Pérez-Soto, Communications in Computer and Information Science, Vol.ACEP, Pag.1-10, Revistas Indizadas
 - 2015 ; Applying dual quaternions for the position analysis of serial kinematic chains. ISSN: 1729-8806, Miguel Angel Martinez-Prado, Fernando Alcantara-Lopez, Gerardo Perez-Soto, Karla A. Camarillo-Gomez, International Journal of Advanced Robotic Systems, Vol.ENV., Pag.1-12, Revistas Indizadas
 - 2014 ; LYNXBOTS: ROBOTS HUMANOIDES JUGADORES DE FÚTBOL, ISSN: 2007-2716, K. A. Camarillo-Gómez, G. I. Pérez-Soto, V. H. Cacique-Borrogo, Ideas CONCYTEG, Vol.9, Pag.5-19, Revistas Indizadas
 - 2014 ; CONTROL POR VISIÓN DE ROBOTS HUMANOIDES PARA FIRA ROBOWORLD CUP 2013, ISSN:2007-7114, J. L. Vázquez Vera, M. Santoyo Mora, E. E. Robles Martínez, K. A. Camarillo Gómez, G. I. Pérez Soto, J. A. Padilla Medina, AMRob Journal, Robotics: Theory and Applications, Vol.2, Pag.31-38, Revistas Arbitradas
 - 2014 ; A NEW METHOD FOR THE KINEMATIC SYNTHESIS OF PARALLEL PLATFORMS, ISBN: 978-0-7918-4637-7, DOI: 10.1115/DETC2014-34297, G. I. Pérez-Soto, J. M. Rico, J. J. Cervantes-Sánchez, P. C. López-Custodio, L. A. Gallardo-Mosqueda, K. A. Camarillo-Gómez, ASME 38th Mechanisms and Robotics Conference, Vol.5B, Pag.97-111, Memorias de congresos
 - 2014 ; DEVELOPMENT OF A LOWER LIMB ORTHOSIS TO FORM NEUROMUSCULAR PATTERNING, ISBN: 978-0-7918-4636-0, DOI: 10.1115/DETC2014-35398, K. A. Camarillo-Gómez, G. I. Pérez-Soto, L. A. Torres-Rico, ASME 38th Mechanisms and Robotics Conference, Vol.5A, Pag.20-31, Memorias de congresos
 - 2014 ; APLICACIÓN DE CUATERNIONES DUALES EN EL ANÁLISIS DE POSICIÓN DE MANIPULADORES SERIALES, ISBN: 978-607-737-049-9, F. J. Alcántara López, G. I. Pérez Soto, K. A. Camarillo Gómez, M. A. Martínez Prado, La robótica en México: un aporte al conocimiento, Vol.1, Pag.209-216, Memorias de congresos



- 2014 ; PROGRAMACIÓN DE PORTERO HUMANOIDES PARA FIRA 2013, ISSN: 2007-7114, J. G. Hernández Peña, M. Santoyo Mora, D. Flores López, K. A. Camarillo Gómez, G. I. Pérez Soto, J. A. Padilla Medina, AMRob Journal, Robotics: Theory and Applications, Vol.2, Pag.87-93, Revistas Arbitradas
- 2013 ; KINEMATIC MODELING OF A HUMANOID SOCCERPLAYER: APPLIED TO BIOLOID PREMIUM TYPE A ROBOT, ISSN: 1865-0929, DOI: 10.1007/978-3-642-40409-2_5., J. R. Cerritos-Jasso, K. A. Camarillo-Gómez, J. A. Monsiváis-Medina, G. Castillo-Alfaro, G. I. Pérez-Soto, J. A. Pámanes-García., SPRINGER Communications in Computer and Information Science, Vol.376, Pag.49-63, Revistas Indizadas
- 2013 ; ON THE COMPUTER SOLUTIONS OF KINEMATICS ANALYSIS OF LINKAGES, ISSN: 0177-0667. DOI: 10.1007/S00366-013-0321-2, G. I. Pérez-Soto, C. Crane, J. M. Rico, J. J. Cervantes-Sánchez, M. A. González-Palacios, L. A. Gallardo-Mosqueda, P. C. López-Custodio, M. A. Sánchez-Ruenes, A. Tadeo-Chávez, SPRINGER, Engineering with Computers, Vol.31, Pag.11-28, Revistas Indizadas
- 2012 ; ANÁLISIS CINEMÁTICOS DE ORDEN SUPERIOR DE CADENAS CINEMÁTICAS PLANAS Y SUS APLICACIONES, ISSN: 0188-6266, Pablo César López Custodio, Gerardo Israel Pérez Soto, Mario Sánchez Ruenes, J. Jesús Cervantes Sánchez, José María Rico Martínez, Acta Universitaria, Vol.22, Pag.23-33, Revistas Indizadas
- 2012 ; ANÁLISIS DE SINGULARIDAD DEL MECANISMO ESPECIAL TIPO RRRCR, ISBN: 978-607-95309-6-9, J. J. Cervantes-Sánchez, J. M. Rico-Martínez, A. Bitangilayi, G. I. Pérez-Soto, M. A. Sánchez-Ruenes, Memorias del XVII Congreso Internacional Annual de la SOMIM, Vol.1, Pag.1009-1018, Memorias de congresos
- 2011 ; NON-LINEAR ANALYSIS OF ENERGY ABSORPTION SYSTEMS UNDER IMPACT LOADS THROUGH FEM, ISBN: 978-0-7918-5489-1, DOI: 10.1115/IMECE2011-64471, E. R. Ledesma-Orozco, J. A. Diosdado-De la Peña, G. I. Pérez_Soto, A. Salazar-Garibay, J. F. Reveles-Arredondo, G. Villalobos-Llamas, P. Durán-Reséndiz, ASME 35th Mechanisms and Robotics Conference, Parts A and B, Vol.3, Pag.121-127, Memorias de congresos
- 2011 ; KINEMATIC POSITION ANALYSIS OF A NOTABLE BI-TETRAMODAL LINKAGE: THE RRRCR SPATIAL LINKAGE, ISBN: 978-607-441-131-7, J. J. Cervantes-Sánchez, J. M. Rico-Martínez, L. Gracia, A. Tadeo-Chávez, G. I. Pérez-Soto, L. D. Aguilera, Proceedings of 13th World Congress in Mechanism and Machine Science, Vol.1, Pag.1-8, Memorias de congresos
- 2011 ; THE KINEMATIC DESIGN OF SPATIAL, HYBRID CLOSED CHAINS INCLUDING PLANAR PARALLELOGRAMS, ISSN: 0736-5845, DOI: 10.1016/J.RCIM.2010.10.008, J. Jesús Cervantes-Sánchez, José M. Rico-Martínez, Alejandro Tadeo-Chávez, Gerardo I. Pérez-Soto, ELSEVIER Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, Vol.27, Pag.614-626, Revistas Indizadas



- 2011 ; SCREW SYSTEMS GENERATED BY SUBALGEBRAS: A FURTHER ANALYSIS, ISBN: 978-0-7918-5483-9, DOI:10.1115/DETC2011-48304, A. Tadeo-Chávez, J. M. Rico, J. J. Cervantes-Sánchez, G. I. Pérez-Soto, A. Müller, ASME 35th Mechanisms and Robotics Conference, Parts A and B, Vol.6, Pag.1037-1049, Memorias de congresos
- 2010 ; SOME EXPERIENCES ON TEACHING OF KINEMATICS AND ROBOTICS IN MEXICAN UNIVERSITIES, ISBN: 978-0-7918-4410-6, DOI:10.1115/DETC2010-28930, J. M. Rico, J. J. Cervantes-Sánchez, A. Tadeo-Chávez, G. I. Pérez-Soto, ASME 34th Mechanism and Robotics Conferences, Part A and B, Vol.2, Pag.987-994, Memorias de congresos
- 2010 ; SCREW SYSTEMS GENERATED FROM SUBALGEBRAS: PROPERTIES AND APPLICATIONS, ISBN: 978-0-7918-4410-6, DOI:10.1115/DETC2010-29148, J. M. Rico, J. J. Cervantes-Sánchez, A. Tadeo-Chávez, G. I. Pérez-Soto, ASME 34th Mechanisms and Robotics Conferences, Part A and B, Vol.2, Pag.1781-1790, Memorias de congresos
- 2008 ; NEW CONSIDERATIONS ON THE THEORY OF TYPE SYNTHESIS OF FULLY PARALLEL PLATFORMS, ISSN: 1050-0472, DOI: 10.1115/1.2976447, José M. Rico, J. Jesús Cervantes-Sánchez, Alejandro Tadeo-Chávez, Gerardo Israel Pérez-Soto and Juan Rocha-Chavarría,, ASME Journal of Mechanical Design, Vol.130, Pag.23021-23029, Revistas Indizadas
- 2007 ; MOBILITY DETERMINATION OF DISPLACEMENT SET FULLY PARALLEL PLATFORMS, ISBN: 0-7918-4256-8, José M. Rico, J. Jesús Cervantes, Juan Rocha, Gerardo I. Pérez, Alejandro Tadeo, 12th IFToMM World Congress in Mechanism and Machine Science, Vol.2, Pag.1067-1078, Memorias de congresos
- 2007 ; MOBILITY OF SINGLE LOOP LINKAGES: A FINAL WORD?, ISBN: 0-7918-4809-4, DOI:10.1115/DETC2007-34936, José María Rico, J. Jesús Cervantes, Juan Rocha, Jaime Gallardo, Luis Daniel Aguilera, Gerardo Israel Pérez, Alejandro Tadeo, ASME 31th Mechanisms and Robotics Conferences, Vol.8, Pag.1265-1273, Memorias de congresos
- 2006 ; A COMPREHENSIVE THEORY OF TYPE SYNTHESIS OF FULLY PARALLEL, ISBN: 0-7918-4256-8, DOI: 10.1115/DETC2006-99070, José M. Rico, J. Jesús Cervantes-Sánchez, Gerardo Israel Pérez-Soto, Alejandro Tadeo-Chávez, Juan Rocha-Chavarría, ASME 30th Mechanisms and Robotics Conferences, Part A and B, Vol.2, Pag.1067-1078, Memorias de congresos

Congresos

- 2015 ; Análisis inverso de posición y velocidad de plataforma paralela con aplicación en equinoterapia, Extranjero, XVII Congreso Mexicano de Robótica, FERNANDO ALCÁNTARA LÓPEZ GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO



CARLOS SANTIAGO LÓPEZ CAJÚN JUAN CARLOS JÁUREGUI CORREA
KARLA ANHEL CAMARILLO GÓMEZ , México

- 2015 ; Programming a biped movements for humanoid robot by implementing inverse kinematics in embedded C language, Extranjero, 20th FIRA Roboworld Cup & Congress 2015,, MAURICIO RAMOSVÁZQUEZ KARLA A. CAMARILLO-GÓMEZ GERARDO I. PÉREZ-SOTO , República Corea
- 2015 ; Validación del análisis cinemática de posición y velocidad de un bípedo de 12 gdl, Extranjero, XVII Congreso Mexicano de Robótica 2015, MAURICIO RAMOS-VÁZQUEZ KARLA A. CAMARILLO-GÓMEZ GERARDO I. PÉREZ-SOTO , México
- 2014 ; A NEW METHOD FOR THE KINEMATIC SYNTHESIS OF PARALLEL PLATFORMS, Extranjero, ASME 2014 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, G. I. PÉREZ-SOTO J. M. RICO J. J. CERVANTES-SÁNCHEZ P. C. LÓPEZ-CUSTODIO L. A. GALLARDO-MOSQUEDA K. A. CAMARILLO-GÓMEZ , Estados Unidos
- 2014 ; APLICACIÓN DE CUATERNIONES DUALES EN EL ANÁLISIS DE POSICIÓN DE MANIPULADORES SERIALES, Nacional, XVI Congreso Mexicano de Robótica 2014, F. ALCÁNTARA G. I. PÉREZ-SOTO K. A. CAMARILLO-GÓMEZ , México
- 2014 ; DEVELOPMENT OF A LOWER LIMB ORTHOSIS TO FORM NEUROMUSCULAR PATTERNING, Extranjero, ASME 2014 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, K. A. CAMARILLO-GÓMEZ G. I. PÉREZ-SOTO L. A. TORRES-RICO , Estados Unidos
- 2013 ; CONTROL POR VISIÓN DE ROBOTS HUMANOIDES PARA FIRA ROBOWORLD CUP 2013, Nacional, XV Congreso Mexicano de Robótica 2013, J. L. VÁZQUEZ-VERA M. SANTOYO-MORA E. E. ROBLES MARTÍNEZ K. A. CAMARILLO-GÓMEZ G. I. PÉREZ-SOTO J. A. PADILLA-MEDINA V. H. CACIQUE-BORREGO , México
- 2013 ; KINEMATIC MODELING OF A HUMANOID SOCCERPLAYER: APPLIED TO BIOLOID PREMIUM TYPE A, Extranjero, The FIRA RoboWorld Congress, J. RAMÓN CERRITOS-JASSO KARLA A. CAMARILLO-GÓMEZ J. ANDRÉS MONSIVÁIS-MEDINA GABRIELA CASTILLO-ALFARO GERARDO I. PÉREZ-SOTO J. ALFONSO PÁMANES-GARCÍA , Malasia
- 2013 ; PROGRAMACIÓN DEL PORTERO HUMANOIDE PARA FIRA 2013, Nacional, XV Congreso Mexicano de Robótica 2013, J. G. HERNÁNDEZ-PEÑA M. SANTOYO-MORA D. FLORES LÓPEZ K. A. CAMARILLO-GÓMEZ G. I. PÉREZ-SOTO J. A. PADILLA-MEDINA , México
- 2012 ; ANÁLISIS CINEMÁTICO DEL MANIPULADOR FANUC-200IB EMPLEANDO EL ÁLGEBRA DE TORNILLOS INFINITESIMALES, Nacional, XIV Congreso Mexicano de Robótica 2012, L. A. GALLARDO-MOSQUEDA G.



- I. PÉREZ-SOTO J. M. RICO J. J. CERVANTES-SÁNCHEZ P. C. LÓPEZ-CUSTODIO M. A. SÁNCHEZ-RUENES , México
- 2012 ; ANÁLISIS DE SINGULARIDAD DEL MECANISMO ESPACIAL TIPO RRRCR, Extranjero, XVIII CONGRESO INTERNACIONAL ANUAL DE LA SOMIM, J. JESÚS CERVANTES-SÁNCHEZ JOSÉ M. RICO-MARTÍNEZ A. BITANGILAYI G. I. PÉREZ-SOTO M. A. SÁNCHEZ-RUENES , México
 - 2011 ; SCREW SYSTEMS GENERATED BY SUBALGEBRAS: A FURTHER ANALYSIS, Extranjero, ASME 2011 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, A. TADEO-CHÁVEZ J. M. RICO J. J. CERVANTES-SÁNCHEZ G. I. PÉREZ-SOTO A. MÜLLER , Estados Unidos
 - 2010 ; SCREW SYSTEMS GENERATED FROM SUBALGEBRAS: PROPERTIES AND APPLICATIONS, Extranjero, ASME 2010 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, J. M. RICO J. J. CERVANTES-SÁNCHEZ A. TADEO-CHÁVEZ G. I. PÉREZ -SOTO , Canadá
 - 2010 ; SOME EXPERIENCES ON THE TEACHING OF KINEMATICS AND ROBOTICS IN MEXICAN UNIVERSITIES, Extranjero, ASME 2010 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, J. M. RICO J. J. CERVANTES-SÁNCHEZ A. TADEO-CHÁVEZ G. I. PÉREZ-SOTO , Canadá
 - 2007 ; MOBILITY DETERMINATION OF DISPLACEMENT SET FULLY PARALLEL PLATFORMS, Extranjero, 12th IFToMM -World Congress in Mechanism and Machine Science, JOSÉ M. RICO J. JESÚS CERVANTES JUAN ROCHA GERARDO I. PÉREZ ALEJANDRO TADEO , Francia
 - 2007 ; MOBILITY OF SINGLE LOOP LINKAGES: A FINAL WORD?, Extranjero, ASME 2007 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, JOSÉ MARÍA RICO J. JESÚS CERVANTES JUAN ROCHA JAIME GALLARDO LUIS DANIEL AGUILERA ALEJANDRO TADEO GERARDO ISRAEL PÉREZ , Estados Unidos
 - 2006 ; A COMPREHENSIVE THEORY OF TYPE SYNTHESIS OF FULLY PARALLEL, Extranjero, ASME 2006 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, JOSÉ M. RICO J. JESÚS CERVANTES-SÁNCHEZ GERARDO ISRAEL PÉREZ-SOTO ALEJANDRO TADEO-CHÁVEZ JUAN ROCHA-CHAVARRÍA , Estados Unidos
 - 2006 ; DETERMINACIÓN DE MOVILIDAD Y SOBRRERRESTRICCIÓN EN CADENAS CINEMÁTICAS Y ENSAMBLES, Nacional, 8vo. Congreso Mexicano de Robótica-COMROB 2006, JUAN ROCHA CHAVARRÍA GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO ALEJANDRO TADEO CHÁVEZ JOSÉ MARÍA RICO JESÚS CERVANTES , México



Tesis

- 13/12/2019 ; Análisis Cinemático de Robots Tensegrity, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE CELAYA, DOCTORADO, Carlos Gustavo Manríquez Padil México , 29/05/2015 ; Diseño de un robot reconfigurable para operación en medios aéreos y acuáticos, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE CELAYA, MAESTRIA, José de Jesús Castillo Zamora México
- 11/12/2015 ; Desarrollo de articulación activa para un robot paralelo a partir del servomotor Beckhoff AL3812, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA / AREA DE ELECTROMECHANICA, LICENCIATURA, Francisco Javier González Corr México
- 11/12/2015 ; Síntesis y Análisis Cinemático de Robot Paralelo con Aplicaciones en Equinoterapia, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA / DIVISION DE ESTUDIOS DE POSGRADO, MAESTRIA, Fernando J. Alcántara López México
- 11/12/2015 ; Proyecto de Control de Sistemas Dinámicos en base a diplomado de actualización y de profundización disciplinaria, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA / AREA DE INSTRUMENTACION Y CONTROL DE PROD., LICENCIATURA, Alejandro Marín Ríos Aguilera México
- 19/06/2015 ; Análisis Cinemático de Posición y Velocidad de un Robot Humanoide, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE CELAYA, MAESTRIA, Mauricio Ramos Vázquez México
- 05/01/2015 ; DISEÑO Y ANÁLISIS DE UN CHASIS DE CAMA BAJA DIRIGIDO A TRANSPORTE PÚBLICO, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA / AREA DE ELECTROMECHANICA, LICENCIATURA, Adán Jiménez López México
- 30/06/2014 ; SÍNTESIS Y CLASIFICACIÓN DE CADENAS CINEMÁTICAS QUE RESISTEN COMBINACIONES DE FUERZAS Y MOMENTOS, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO / CAMPUS IRAPUATO - SALAMANCA / DIVISIÓN DE INGENIERÍAS, MAESTRIA, Luis Alberto Gallardo Mosqueda México
- 24/02/2014 ; ANÁLISIS CINEMÁTICO Y SIMULACIÓN DE UN ROBOT BIOLOID PREMIUM TIPO A DE 18 GDL, DIRECCION GENERAL DE INSTITUTOS TECNOLOGICOS REGIONALES, MAESTRIA, JOSÉ RAMÓN CERRITOS JASSO México
- 05/12/2011 ; Análisis cinemático del manipulador FANUC-200ib, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO / CAMPUS IRAPUATO - SALAMANCA / DIVISIÓN DE INGENIERÍAS, LICENCIATURA, Luis ALberto Gallardo Mosqueda México
- 21/05/2009 ; Análisis dinámico de parachoques, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE LA LAGUNA /



DEPARTAMENTO DE METAL MECANICA, LICENCIATURA, César David Reta Martínez México

- 20/01/2009 ; Análisis de biela de telar cortaláminas, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE LA LAGUNA / DEPARTAMENTO DE METAL MECANICA, LICENCIATURA, Luis Carlos Dávila Ulloa México
- 03/12/2008 ; Análisis de deformación de un cilindro para compresor de aire, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE LA LAGUNA / DEPARTAMENTO DE METAL MECANICA, LICENCIATURA, José Manuel Macías Ramírez México
- 13/11/2008 ; Diseño de un acoplamiento mecánico flexible, TECNOLÓGICO NACIONAL DE MÉXICO / INSTITUTO TECNOLÓGICO DE LA LAGUNA / DEPARTAMENTO DE METAL MECANICA, LICENCIATURA, Luis Alberto López González México

Proyectos

- 04/2014 - 03/2015 ; Proyecto de Investigación , DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA APLICACIÓN DE SOFTWARE PARA EL CONTROL DE UNA CELDA ROBÓTICA, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA / DIVISION DE ESTUDIOS DE POSGRADO Investigadores Participantes : MIGUEL ÁNGEL MARTÍNEZ PRADO , JUVENAL RODRÍGUEZ RESÉNDIZ , ROBERTO AUGUSTO GÓMEZ LOENZO , GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO
- 04/2014 - 03/2015 ; Proyecto de Investigación , SÍNTESIS DE SISTEMAS BIOMECÁNICOS CON APLICACIÓN EN ESTIMULACIÓN MULTISENSORIAL VÍA EQUINOTERAPIA, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / DIRECCION DE ESTUDIOS DE POSGRADO Investigadores Participantes : DR. GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO , DR. CARLOS LÓPEZ CAJÚN , DR. JUAN CARLOS JÁUREGUI Becarios Participantes : SALVADOR MARTÍMEZ CRUZ , DANIEL CRUZ RAMÍREZ
- 01/2014 - 04/2015 ; Proyecto de Investigación , AEROCLEAN PRO - PLATAFORMAS AERONÁUTICAS AVANZADA PARA ACTIVIDADES DE MRO EN AERONAVES CLASE 4 Y 5, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA Empresas Participantes : TRANSPORTES Y SERVICIOS LOGISTICS UP, S. DE C. V. , CONACYT, PROINNOVA 2013-2 Investigadores Participantes : JUAN PRIMO BENITEZ RANGEL , ROQUE ALFREDO OSORNIO RÍOS , MIGUEL TREJO HERNÁNDEZ , LUÍS ALBERTO MORALES VELÁZQUEZ , GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO , JESÚS DE SANTIAGO PÉREZ Becarios Participantes : ARTURO YOSIMAR JAEN CUÉLLAR



- 01/2013 - 02/2015 ; Proyecto de Investigación , DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE ESTRATEGIAS DE JUEGO MEDIANTE CONTROL POR VISIÓN EN ROBOTS HUMANOIDES: APLICADO A LA COPA FIRA EN MODALIDADES DE ANDROSOT Y HUROSOT, UNIVERSIDAD AUTONOMA DE QUERETARO / FACULTAD DE INGENIERIA Empresas Participantes : INSTITUTO TECNOLÓGICO DE CELAYA Investigadores Participantes : KARLA ANHEL CAMARILLO GÓMEZ , GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO , VICTOR HUGO CACIQUE BORREGO , MIGUEL ÁNGEL MARTÍNEZ PRADO Becarios Participantes : MAURO SANTOYO MORA , MAURICIO RAMOS VÁZQUEZ , RAMÓN CERRITOS
- 09/2011 - 06/2014 ; Proyecto de Investigación , CIENCIAS BÁSICAS NO. 156558, CONACYT. NUEVAS HERRAMIENTAS PARA LA DETERMINACIÓN DE LA MOVILIDAD DE CADENAS CINEMÁTICAS ESPACIALES, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO / CAMPUS IRAPUATO - SALAMANCA / DIVISIÓN DE INGENIERÍAS Investigadores Participantes : JOSÉ MARÍA RICO MARTÍNEZ , GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO , ANDREAS MÜLLER , J. JESÚS CERVANTES SÁNCHEZ , MARCO CARRICATO Becarios Participantes : MARIO SÁNCHEZ RUENES
- 01/2006 - 01/2007 ; Proyecto de Investigación , DIVISIÓN DE INVESTIGACIÓN Y POSGRADO, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO, DESARROLLO DE PROTOTIPOS DIDÁCTICOS PARA CINEMÁTICA ESPACIAL Y VIBRACIONES MECÁNICAS, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO / CAMPUS IRAPUATO - SALAMANCA / DIVISIÓN DE INGENIERÍAS Investigadores Participantes : JOSÉ MARÍA RICO MARTÍNEZ , JOSÉ COLÍN VENEGAS , J. JESÚS CERVANTES SÁNCHEZ Becarios Participantes : TOMÁS GARCÍA VÁZQUEZ , JUAN ROCHA CHAVARRÍA , ALEJANDRO TADEO CHÁVEZ , GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO , ENRIQUE CORTÉS RAMOS
- 08/2005 - 08/2007 ; Proyecto de Investigación , PROMEP, SEP. SÍNTESIS DE CADENAS CINEMÁTICAS MEDIANTE EL ÁLGEBRA DE LIE, $E(3)$, DEL GRUPO EUCLIDEO, $E(3)$, UNIVERSIDAD DE GUANAJUATO / CAMPUS IRAPUATO - SALAMANCA / DIVISIÓN DE INGENIERÍAS Investigadores Participantes : JOSÉ MARÍA RICO MARTÍNEZ , LUZ ANTONIO AGUILERA CORTÉS , J. JESÚS CERVANTES SÁNCHEZ Becarios Participantes : ALEJANDRO TADEO CHÁVEZ , JUAN ROCHA CHAVARRÍA , GERARDO ISRAEL PÉREZ SOTO