

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

JOSE FERNANDO

REYES

CORTES

Generado el : 06/abr/2021

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 07/mar/1962
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: fernando.reyes@correo.buap.mx
ORC ID: 0000-0001-5200-7632
CVU: 10830
Nivel SNI:

Empleo actual

Inicio: 01/nov/1981
Nombre del puesto: PROFESOR-INVESTIGADOR TITULAR C
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

2. Grados académicos

Fecha de obtención:	01/jun/1986	Nivel de escolaridad:	Licenciatura
Título:	ELECTRONICA		
Institución:	Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)		
Fecha de obtención:	01/dic/1990	Nivel de escolaridad:	Maestría
Título:	MAESTRIA EN CIENCIAS CON ESPECIALIDAD EN ELECTRONICA		
Institución:	Instituto Nacional de Astrofísica Óptica y Electrónica (INAOE)		
Fecha de obtención:	10/oct/1997	Nivel de escolaridad:	Doctorado
Título:	DOCTORADO EN CIENCIAS CON ESPECIALIDAD EN ELECTRONICA Y TELECOMUNICACIONES		
Institución:	Centro de Investigación Científica y de Educación Superior de Ensenada B.C.		

3. Trayectoria profesional

3.1 Experiencia laboral

Inicio:	08/mar/2004	Fin:	04/dic/2007
Nombre del puesto:	RESPONSABLE DEL PROYECTO PIFI200-22-11 3.1 DESIT		
Institución:			
Inicio:	18/feb/2002	Fin:	31/dic/2013
Nombre del puesto:	SECRETARIO DE INVESTIGACION Y ESTUDIOS DE POSGRADO		
Institución:			
Inicio:	04/feb/2002	Fin:	15/ago/2007
Nombre del puesto:	SECRETARIO DE INVESTIGACION Y ESTUDIOS DE POSGRADO		
Institución:			
Inicio:	01/ene/1993	Fin:	30/may/1998
Nombre del puesto:	INVESTIGADOR ASOCIADO B		
Institución:			
Inicio:	01/jun/1991	Fin:	01/ene/1993
Nombre del puesto:	INVESTIGADOR ASOCIADO A		
Institución:			
Inicio:	01/nov/1981	Fin:	01/jul/1986
Nombre del puesto:	AUXILIAR DE INVESTIGACION A		
Institución:			
Inicio:	01/ene/1981	Fin:	01/ene/1986
Nombre del puesto:	AUXILIAR DE INVESTIGACION		
Institución:			

4. Producción científica, tecnológica y de innovación

4.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2020

Título del artículo: A robustness study of a finite-time/exponential tracking continuous control scheme for constrained-input mechanical systems: analysis and

Nombre: International Journal of Robust and Nonlinear Control

Número de la revista: NA

Volúmen de la revista: NA

País:

Páginas de: 1

a: 20

ISSN impreso: 10498923

ISSN electrónico: 10991239

Autores

Griselda Zamora Gomez

Arturo Zavala Rio

Emilio Vazquez Ramirez

Fernando Reyes Cortes

Victor Santibañez

Título del artículo: An asinh-type regulator for robot manipulators with global asymptotic stability

Nombre: Automatika

Número de la revista: 2020

Volúmen de la revista: 61-4

País:

Páginas de: 574

a: 586

ISSN impreso: 00051144

ISSN electrónico: 18483380

Autores

Fernando Reyes Cortes

Basil Al Hadithi

Año de publicación: 2019

Título del artículo: A family of hyperbolic-type control schemes for robot manipulators

Nombre: Kybernetika

Número de la revista: 55

Volúmen de la revista: 3

País:

Páginas de: 561

a: 585

ISSN impreso: 00235954

ISSN electrónico: 1805949X

Autores

Fernando Reyes Cortes

Olga Felix Beltran

Jaime Cid Monjaraz

Gweni Alonso Aruffo

Año de publicación: 2018

Título del artículo: A Family of Hyperbolic-Type Explicit Force Regulators With Active Velocity Damping for Robot Manipulators

Nombre: Journal of Robotics Hindawi

Número de la revista: 2018

Volúmen de la revista: 2018

País: United Kingdom

Páginas de: 1

a: 15

ISSN impreso: 16879600

ISSN electrónico: 16879619

Autores

Fernando Reyes Cortes

Emilio J González Galvan

Autores

Cesar Chavez Olivares

Año de publicación: 2017

Título del artículo: Regulación Saturada con Ganancia Variable Derivativa de Robots Manipuladores

Nombre: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial

Número de la revista: 14

Volúmen de la revista: 4

País: Spain

Páginas de: 434

a: 445

ISSN impreso: 16977912

ISSN electrónico: 16977920

Autores

Fernando Reyes Cortés

Miguel Limon Diaz

Emilio Gonzalez Galvan

Año de publicación: 2016

Título del artículo: Impedance control in a wave-based teleoperator for rehabilitation motor therapies assisted by robots.

Nombre: Computer Methods and Programs in Biomedicine

Número de la revista: No aplica

Volúmen de la revista: 123

País:

Páginas de: 54

a: 67

ISSN impreso: 01692607

ISSN electrónico: 18727565

Autores

ISELA BONILLA

FERNANDO REYES

MARCO MENDOZA

Emilio Gonzalez-Galvan

Título del artículo: Unbounded regulators with variable gains for a direct-drive robot manipulator

Nombre: Automatika

Número de la revista: 57

Volúmen de la revista: 2

País: Czech Republic

Páginas de: 484

a: 495

ISSN impreso: 00051144

ISSN electrónico: 18483380

Autores

MIGUEL LIMON Diaz

FERNANDO Reyes Cortés

Emilio Gonzalez Galvan

Título del artículo: Output- feedback proportional-integral-derivative type control with multiple saturating structure for the global stabilization of robot

Nombre: International Journal of Advanced Robotic Systems

Número de la revista: 5

Volúmen de la revista: 13

País: United Kingdom

Páginas de: 1

a: 12

ISSN impreso: 17298814

ISSN electrónico: 17298814

Autores

Fernando Reyes Cortes

ARTURO Zavala Rio

MARCO Mendoza Gutierrez

Victor Santibañez Dávila

Título del artículo: Study of different optimization strategies for analogue circuits

Nombre: COMPEL The International Journal for Computation and Mathematics in Electrical and Electronic Engineering

Número de la revista: 35

Volúmen de la revista: 3

País: Croatia

Páginas de: 1

a: 17

ISSN impreso: 03321649

ISSN electrónico:

Autores

Sergio Vergara Limon

FERNANDO Reyes

ALEXANDER ZEMLIAK

4.2 Publicación de libros

Año de publicación: 2021

Título del libro: Inteligencia Artificial Aplicada a Robótica y Automatización

Volúmen: No Aplica

Tomo: No Aplica

País: México

Editorial: Alfaomega Grupo Editor

Número de páginas: 382

ISBN: 978-607-538-666-9

Traducido al:

Autores

Humberto Sossa Azuela

Fernando Reyes Cortés

Año de publicación: 2019

Título del libro: Drones Cinemática, dinámica y control de cuadricópteros

Volúmen: 1

Tomo: 1

País: México

Editorial: Alfaomega

Número de páginas: 398

ISBN: 978-607-538-535-8

Traducido al:

Autores

Fernando Reyes Cortes

Jaime Cid Monjaraz

4.5 Desarrollos tecnológicos

Nombre del desarrollo:	DISEÑO Y DESARROLLO DE UN ROBOT MANIPULADOR DE TRES GRADOS	Tipo de desarrollo:	Nuevo producto
Nombre del desarrollo:	DESARROLLO DE UN SISTEMA MECATRÓNICO TIPO PÉNDULO INVERTIDO	Tipo de desarrollo:	Mejora de proceso
Nombre del desarrollo:	DISEÑO E COMPLEMENTACIÓN DE UN MICROPROCESADOR RISC DE 32	Tipo de desarrollo:	Nuevo proceso
Nombre del desarrollo:	DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UN AMPLIFICADOR LOCK-IN CONTROLADO	Tipo de desarrollo:	Nuevo producto
Nombre del desarrollo:	DISEÑO, CONSTRUCCIÓN Y MODELO DINÁMICO DE UN ROBOT MÓVIL DE	Tipo de desarrollo:	Nuevo proceso

4.9 Patentes concluidos

Año de publicación: 2017

Clasificación internacional de patentes WIPO: Electricidad

Nombre o título: Tarjeta de Adquisición de Datos por USB

No. de trámite: MX/a/2012/011292

País: México

Estado de patente: Dictamen de conclusión - concesión

Año de publicación: 2017

Clasificación internacional de patentes WIPO: Electricidad

Nombre o título: TARJETA ELECTRONICA CONTADORA DE FOTONES

No. de trámite: MX/a/2013/005105

País: México

Estado de patente:	Dictamen de conclusión - concesión		
Año de publicación:	2016		
Clasificación internacional de patentes WIPO:	Electricidad		
Nombre o título:	TARJETA ELECTRONICA DE CONTROL PARA ROBOTS DE TRES GRADOS DE LIBERTAD.		
No. de trámite:	MX/a/2012/011267	País:	México
Estado de patente:	Dictamen de conclusión - concesión		
Año de publicación:	2017		
Clasificación internacional de patentes WIPO:	Electricidad		
Nombre o título:	LABORATORIO PORTATIL VIA TARJETAS DE INTERFAZ CON COMUNICACION PROGRAMABLE		
No. de trámite:	MX/a/2012/011287	País:	México
Estado de patente:	Dictamen de conclusión - concesión		
Año de publicación:	2017		
Clasificación internacional de patentes WIPO:	Electricidad		
Nombre o título:	MEDIDOR DE PH DE ALTA PRECISION		
No. de trámite:	MX/a/2012/006348	País:	México
Estado de patente:	Dictamen de conclusión - concesión		

5. Formación de capital humano

5.1 Tesis dirigidas en PNPC

Fecha de aprobación:	08/ago/2016	Nombre:	José Raúl Olmedo Viveros
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Desarrollo de un sistema de adquisición de datos para rehabilitación		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/ago/2016	Nombre:	Oscar Said Pellico Sanchez
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Diseño e implementación de un generador de onda arbitraria		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	02/ago/2016	Nombre:	Tomas Miguel Vargas García
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Diseño e implementación de un generador de patrones digitales a 50 MHz		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	04/ago/2016	Nombre:	Dany Ivan Martinez De La Cruz
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Diseño de un sistema de adquisición de datos para un fotodiodo de avalancha APD con aplicaciones en experimentos de Óptica Cuántica		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/ago/2017	Nombre:	Mizantha Concepcion Mota
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	SPAC un ambiente de programación para robots manipuladores		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		

Fecha de aprobación:	01/ago/2016	Nombre:	Erik Reyes Reyes
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Dinámica y control de un robot móvil tipo carrito con ruedas		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/ago/2016	Nombre:	Luis Iran Solorzano Caballero
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Modelado matemático de una silla/exoesqueleto para soporte en producción		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/ago/2017	Nombre:	Daniel Marcelo Gonzalez Arriaga
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Diseño y construcción de un levitador magnético		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/ago/2017	Nombre:	Carlos Leopoldo Carreon Diaz de
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Diseño y construcción de un cuadricóptero guiado por control inalámbrico		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/ago/2017	Nombre:	Abril Lucia Rivera Zurita
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Control de posición de un robot manipulador de tres grados de libertad		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/ago/2017	Nombre:	Carolina Jimenez Martinez
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Implementación de un CNC con 3 grados de libertad aplicado a impresión 3D		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	07/ago/2017	Nombre:	José Domingo Pájaro Adrian
Programa PNPC:	- Maestría		
Título de la tesis:	Implementación de un algoritmo de consenso en un sistema multiagente de robots manipuladores		
Institución:	BENEMERITA UNIVERSIDAD AUTONOMA DE PUEBLA		
Estado de la tesis:	Terminada		

5.2 Tesis dirigidas no PNPC

Fecha de aprobación:	09/feb/2016	Nombre:	Alberto Ramírez Castellanos
Título de la tesis:	Estudio de Diseño para la Construcción de un Reactor Magnético de Campo Variable		
Grado académico de la tesis:	Licenciatura		
Institución:	Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)		
Estado de la tesis:	Terminada		

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

6.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2017

Título del artículo: "Diseño, construcción y modelo dinámico de un robot móvil de tracción diferencial aplicado al seguimiento de trayectorias"

Nombre: Mecanismos de Robótica

Número de la revista: MT1

Volúmen de la revista: 1

País: México

Páginas de: 7

a: 1

ISSN impreso:

ISSN electrónico: 24485551

Autores

Daniel Eduardo Hernández Sánchez

José Ramón Eguibar Cuenca

José Fernando Reyes Cortés

Carmen Cortés Sánchez

6.3 Capítulos publicados

Año de edición: 2018

Título del capítulo: Diseño e implementación de un generador de onda arbitraria dentro de un sistema embebido.

Título del libro: XIV Congreso Internacional sobre Innovación y Desarrollo Tecnológico

Editorial: CIINDET

Páginas de: 1

a: 6

ISBN: 978-607-95255-8-3

Autores

Oscar Isaid Pellico Sánchez

Sergio Vergara Limon

José Fernando Reyes Cortés

Amparo Dora Palomino Merino

Título del capítulo: Diseño e Implementación de un Generador de Patrones Digitales Programable a 50 MHz dentro de un FPGA

Título del libro: XIV Congreso Internacional sobre Innovación y Desarrollo Tecnológico

Editorial: CIINDET

Páginas de: 1

a: 6

ISBN: 978-607-95255-8-3

Autores

Tomás Miguel Vargas García

Sergio Vergara Limon

José Fernando Reyes Cortés

María Aurara Diozcora Vargas Treviño

Jaime Julián Cid Monjaraz

Año de edición: 2017

Título del capítulo: Dynamics Modelling of an Underactuated Gyroscope System

Título del libro: Mechatronics, Electronics and Automotive Engineering (ICMEAE), 2017 International Conference on

Editorial: IEEE

Páginas de: 1

a: 6

ISBN: 978-1-5386-2532-3

Autores

José Manuel Reyes Rodríguez

Autores

José Eligio Moisés Gutiérrez Arias

Fernando Reyes Cortés

Título del capítulo: Control de posición de un sistema levitador magnético de un grado de libertad

Título del libro: Nuevas Perspectivas en Robótica y Computación

Editorial: CIRC **Páginas de:** 35 **a:** 40 **ISBN:** 978-607-97128-5-3

Autores

José Fernando Reyes Cortés

María Aurara Diozcora Vargas Treviño

Erick Gabino Chávez Méndez

Sergio Vergara Limon

Título del capítulo: Programming Enviroment of Control Algorithms

Título del libro: 2017 International Conference of Mechatronics, Electronics and Automotive Algoritms

Editorial: IEEE **Páginas de:** 82 **a:** 87 **ISBN:** 978-1-5386-2532-3/17

Autores

Mizantha Concepción Mota Martínez

José Fernando Reyes Cortés

Jaime Julián Cid Monjaraz

Título del capítulo: Programming Enviroment of Control Algorithms

Título del libro: Mechatronics, Electronics and Automotive Engineering (ICMEAE), 2017 International Conference on

Editorial: IEEE **Páginas de:** 82 **a:** 87 **ISBN:** 978-1-5386-2532-3

Autores

Mizantha Concepción Mota Martínez

José Fernando Reyes Cortés

Jaime Julián Cid Monjaraz

Título del capítulo: Desarrollo de un sistema de adquisición para señales cardiacas, mioeléctricas y de temperatura humanas

Título del libro: Nuevas Perspectivas en Robótica y Computación

Editorial: CIRC **Páginas de:** 105 **a:** 110 **ISBN:** 978-607-97128-5-3

Autores

Darnes Vilariño

J.M Rodríguez Lelis

Sergio Vergara Limon

José Raúl Olmedo Viveros

María Aurora Diozcora Vargas Treviño

Amparo Dora Palomino Merino

Año de edición: 2016

Título del capítulo: Investigación y Desarrollo en Robótica y Computación

Título del libro: Investigación y Desarrollo en Robótica y Computación

Editorial: CIRC **Páginas de:** 14 **a:** 22 **ISBN:** 978-607-97128-2-2

Autores

Sergio Vergara Limon

Autores

Fernando Reyes Cortés

María Aurara Diozcora Vargas Treviño

Araceli Luna Leon

Título del capítulo: Implementación de algoritmos de control en un péndulo de transmisión directa

Título del libro: Investigación y Desarrollo en Robótica y Computación

Editorial: CIRC **Páginas de:** 138 **a:** 142 **ISBN:** 978-607-97128-2-2

Autores

Oswaldo Tepal Nieto

Olga Guadalupe Félix Beltrán

Fernando Reyes Cortés

Jaime Cid Monjaraz

7. Vinculación

7.2 Proyectos de investigación

Inicio: 15/jul/2003 **Fin:** 17/jul/2007

Nombre del proyecto: SEP 2003-CO2-45311

Tipo de proyecto: Investigación

Institución:

Inicio: 01/ago/2006 **Fin:** 31/jul/2007

Nombre del proyecto: DISEÑO DE UN SISTEMA AUTOMATICO EN ARQUITECTURA ABIERTA PARA EL ROBOT INDUSTRIAL 200

Tipo de proyecto: Investigación

Institución:

Colaboradores:

JOSE LUIS OVIEDO BARRIGA NULL, JOEL PEREZ GALLARDO NULL, SERGIO MORAN RAMIREZ NULL, DRA. AMPARO PALOMINO MERINO NULL, DRA. AURORA VARGAS TREVIÑO NULL, DR. SERGIO VERGARA LIMON NULL, M. C. JAIME CID MONJARAZ NULL

Inicio: 18/ago/2008 **Fin:** 31/ago/2009

Nombre del proyecto: VISUAL SERVOING DE ROBOTS MANIPULADORES 91503

Tipo de proyecto: Investigación

Institución:

Colaboradores:

JESUS TUPAN MENESE (LICENCIATURA) NULL, MIGUEL ANGEL LIMON DIAZ (LICENCIATURA) NULL, ELBA DOLORES ANTONIO YAÑEZ (LICENCIATURA) NULL, DULCE MARIA GUADALUPE CORONA FORTUNIO NULL, NOHELY TERAN VAZQUEZ (MAESTRIA) NULL, EVELYN GONZALEZ TLAXCO (MAESTRIA) NULL, DR. FERNANDO REYES CORTES NULL, DRA. AMPARO PALOMINO MERINO NULL

8. Premios y distinciones

8.2 Distinciones no CONACYT

Año: 1987 **Nombre de la distinción:** PROTOTIPOS DE INVESTIGACION E INVENTIVA (SEP, ANUIES, UAP) SEGUNDO LUGAR

Institución que otorgó premio o distinción:

País: México

Año: 2000 **Nombre de la distinción:** PREMIO ESTATAL DE TECNOLOGIAS Y CIENCIAS DE LA INGENIERIA 2000

Institución que otorgó premio o distinción:

País: México

Año: 2010 **Nombre de la distinción:** PREMIO AL MERITO CIVIL EN CIENCIA Y TECNOLOGIA

Institución que otorgó premio o distinción:

País: México

Año: 2011 **Nombre de la distinción:** Premio al mejor artículo de sesión

Institución que otorgó premio o distinción:

País:	United States of America	Nombre de la distinción:	A LYAPUNOV Based Design Tool of Impedance Controllers For Robot Manipulators
Año:	2013		
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	Czech Republic	Nombre de la distinción:	PERFIL PROMEP
Año:	2015		
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México	Nombre de la distinción:	INTEGRANTE DEL CUERPO ACADEMICO CONSOLIDADO: CA-024 ROBOTICA Y
Año:	2015		
Institución que otorgó premio o distinción:			
País:	México		