

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

PABLO

SANCHEZ

SANCHEZ

Generado el : 28/oct/2020

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 02/ene/1976
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: pablo.sanchez@correo.buap.mx
ORC ID: 0000-0002-5990-6726
CVU: 45432
Nivel SNI:

Empleo actual

Inicio: 06/feb/2006
Nombre del puesto: PROFESOR INVESTIGADOR TIEMPO COMPLETO ASOCIADO C
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

2. Grados académicos

Fecha de obtención: 18/dic/2002	Nivel de escolaridad:	Licenciatura
Título: INGENIERO EN ELECTRÓNICA		
Institución: Instituto Tecnológico de Puebla		
Fecha de obtención: 27/may/2005	Nivel de escolaridad:	Maestría
Título: MAESTRO EN CIENCIAS DE LA ELECTRÓNICA OPCIÓN EN AUTOMATIZACIÓN		
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)		
Fecha de obtención: 27/feb/2020	Nivel de escolaridad:	Doctorado
Título: DOCTOR EN INGENIERÍA ELÉCTRICA (CONTROL)		
Institución: Universidad Nacional Autonoma de Mexico (UNAM)		

3. Trayectoria profesional

3.1 Experiencia laboral

Inicio: 06/mar/2000 **Fin:** 09/jun/2003
Nombre del puesto: INGENIERO EN ELECTRONICA EN DESARROLLO TÉCNICO
Institución: Volkswagen de México, S. A. de C. V.

4. Producción científica, tecnológica y de innovación

4.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2020

Título del artículo: CONTROL DE POSICION/FUERZA CON ESTIMACION DE MASA PARA SISTEMAS COOPERATIVOS

Nombre: REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL

Número de la revista: 4 **Volúmen de la revista:** 16 **País:**

Páginas de: 1 **a:** 20

ISSN impreso: 16977912 **ISSN electrónico:** 16977920

Autores

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

Título del artículo: Visual Control Law Tuning Using the JADE Algorithm Applied to Leaf Detection and Cutting

Nombre: IEEE Latin America Transactions

Número de la revista: 7 **Volúmen de la revista:** 18 **País:**

Páginas de: 1255 a: 1263
ISSN impreso: ISSN electrónico: 15480992

Autores

JOSE GUILLERMO CEBADA REYES

PETRA Wiederhold

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Iríneo Lopez Cruz

Título del artículo: Experimental Results for Haptic Interaction With Virtual Holonomic and Nonholonomic Constraints

Nombre: IEEE Access

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

Páginas de: 1 a: 6

ISSN impreso: ISSN electrónico: 21693536

Autores

JOSÉ DANIEL CASTRO DÍAZ

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

ALEJANDRO GUTIÉRREZ GILES

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

JAVIER PLIEGO JIMÉNEZ

Año de publicación: 2019

Título del artículo: DEXTEROUS ROBOTIC MANIPULATION VIA A DYNAMIC SLIDING MODE FORCE/POSITION CONTROL WITH BOUNDED INPUTS

Nombre: IET CONTROL THEORY & APPLICATIONS

Número de la revista: 6 Volúmen de la revista: 13 País:

Páginas de: 823 a: 840

ISSN impreso: 17518644 ISSN electrónico: 17518652

Autores

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Título del artículo: SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS CON INCERTIDUMBRE DEL MODELO USANDO UN DIFERENCIADOR ROBUSTO

Nombre: REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL

Número de la revista: 4 Volúmen de la revista: 16 País:

Páginas de: 423 a: 434

ISSN impreso: 16977912 ISSN electrónico: 16977920

Autores

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

Año de publicación: 2017

Título del artículo: IMPROVING FORCE TRACKING CONTROL PERFORMANCE IN COOPERATIVE ROBOTS

Nombre: INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS

Número de la revista: 4 Volúmen de la revista: 4 País:

Páginas de: 1

a: 15

ISSN impreso: 17298814

ISSN electrónico: 17298814

Autores

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

4.3 Capítulos publicados

Año de edición: 2017

Título del libro: ARTIFICIAL INTELLIGENCE: CONCEPTS, METHODOLOGIES, TOOLS, AND APPLICATIONS

Título del capítulo: COOPERATIVE ROBOTS

Editorial: IGI GLOBAL

Páginas de: 2920

a: 2973

ISBN: 9781522517597

Autores

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ

Título del libro: NEW TECHNOLOGIES AND MANAGEMENT FOR GREENHOUSES

Título del capítulo: PD+ CONTROLLER TUNING WITH THE CUCKOO SEARCH ALGORITHM FOR A LEAF CUTTER ROBOT

Editorial: ISHS

Páginas de: 595

a: 602

ISBN: 9789462611665

Autores

JOSE GUILLERMO CEBADA REYES

IRINEO LOPEZ

F. HAHN

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

E. ROMANTCHICK

5. Formación de capital humano

5.2 Tesis dirigidas no PNPC

Fecha de aprobación:	18/abr/2016	Nombre:	CARLOS IVAN GASPARIANO
Título de la tesis:	DESARROLLO DE UN SIMULADOR POR COMPUTADORA BASADO EN UN ROBOT DE TRES GRADOS DE LIBERTAD EN CONFIGURACIÓN		
Grado académico de la tesis:	Licenciatura		
Institución:	Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	09/nov/2016	Nombre:	ROBERTO YOUSHMATZ
Título de la tesis:	CREACION DE UNA INTERGAZ PARA LA MANIPULACIÓN DE UNA GARRA ROBOTICA		
Grado académico de la tesis:	Licenciatura		
Institución:	Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)		
Estado de la tesis:	Terminada		
Fecha de aprobación:	01/abr/2019	Nombre:	MARY CARMEN GOMEZ
Título de la tesis:	DESARROLLO DE UN SIMULADOR POR COMPUTADORA BASADO EN UN SISTEMA PIE-TOBILLO-BOVEDA PLANTAR		
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: 2018

Título del artículo: MANEJO DE PRÓTESIS DE MIEMBRO INFERIOR A TRAVÉS DE SIMULACIÓN ACORDE AL CUERPO HUMANO

Nombre: Actas del Congreso Nacional de Tecnología Aplicada a Ciencia

Número de la revista: 1

Volúmen de la revista: 1

País:

Páginas de: 8

a: 1

ISSN impreso:

ISSN electrónico: 0000000X

Autores

MARY CARMEN GOMEZ CONDE

PABLO SANCHEZ SANCHEZ

7. Vinculación

7.2 Proyectos de investigación

Inicio: 30/nov/2007

Fin: 14/mar/2008

Nombre del proyecto: Plataforma gráfica de simulación basada en el prototipo Rotradi "Virtual-Rot"

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

JOSE GUILLERMO CEBADA REYES, PABLO SANCHEZ SANCHEZ, ANTONIO MICHUA CAMARILLO

Inicio: 31/jul/2008

Fin: 30/jul/2009

Nombre del proyecto: Diseño de una plataforma gráfica de simulación basada en un sistema mecatrónico tipo helicóptero

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, JUAN CARLOS TORRES MONSIVAI, JOSE GUILLERMO CEBADA REYES

Inicio: 11/sep/2009

Fin: 05/nov/2010

Nombre del proyecto: Diseño y desarrollo de un módulo de simulación (hardware y software) basado en el motor de cuatro tiempos de Otto

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, JOSE GUILLERMO CEBADA REYES

Inicio: 07/feb/2011

Fin: 05/ago/2011

Nombre del proyecto: Diseño y desarrollo de un péndulo tipo balancín

Tipo de proyecto: Investigación

Institución:

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, MARTIN GUTIERREZ TEUTLE

Inicio: 04/jul/2012

Fin: 20/mar/2013

Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador por computadora basado en una garra robotica

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

ROBERTO YOUSHMATZ BRAVO, PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Inicio: 11/feb/2013 **Fin:** 29/nov/2013

Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en un sistema de amortiguamiento de bicicleta

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, CLAUDIO ALFREDO JIMENEZ CARRANZA

Inicio: 18/feb/2013 **Fin:** 03/dic/2013

Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en el robot K680

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

DULCE ISABEL GONZALEZ ROMERO, PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Inicio: 13/feb/2012 **Fin:** 21/nov/2014

Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador por computadora basado en un robot esférico

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

CARLOS IVAN GASPARIANO MONTES, PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Inicio: 13/may/2013 **Fin:** 18/jun/2015

Nombre del proyecto: Desarrollo de un brazo robot controlado por WiFi

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, JOSEFINA CASTAÑEDA CAMACHO, DULCE ISABEL GONZALEZ ROMERO

Inicio: 01/ene/2015 **Fin:** 30/jun/2015

Nombre del proyecto: MODELACIÓN MATEMÁTICA DE UN MANIPULADOR AUTOMÁTICO PARA UN SISTEMA DE CORTE DE MAZORCA

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

EDINSON MUJICA RODRIGUEZ, PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Inicio: 20/oct/2014 **Fin:** 20/oct/2015

Nombre del proyecto: Instrumentación del robot K680

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

DULCE ISABEL GONZALEZ ROMERO, PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Inicio: 25/nov/2013 **Fin:** 25/nov/2015

Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en un sistema bípedo

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, SANDRA CUATLAXAHUE FORMACIO

Inicio: 01/ene/2015 **Fin:** 31/dic/2015

Nombre del proyecto: MODELADO Y DESARROLLO DE UNA PLATAFORMA DE SIMULACIÓN BASADA EN UN PÉNDULO INVERTIDO DOBLE

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, MARTÍN PONCE CRUZ

Inicio: 03/ago/2015 **Fin:** 31/dic/2015
Nombre del proyecto: DESARROLLO DE UN SIMULADOR BASADO EN UN ROBOT CARTESIANO DE TRES GRADOS DE LIBERTAD
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)
Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, CRISTIAN HERNÁNDEZ PÉREZ

Inicio: 01/ene/2015 **Fin:** 31/dic/2015
Nombre del proyecto: MODELADO Y DESARROLLO DE UNA PLATAFORMA DE SIMULACIÓN BASADA EN UN PÉNDULO INVERTIDO SIMPLE
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)
Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, ABRAHAM GRIJALVA MENDOZA

Inicio: 03/ago/2015 **Fin:** 29/abr/2016
Nombre del proyecto: DISEÑO Y CONTRUCCIÓN DE UN SISTEMA AUTOMATIZADO DE CORTE A TRAVÉS DE VISIÓN ARTIFICIAL PARA DESHOJAR MAZORCAS
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)
Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, ERUBIEL BERNABE LÓPEZ

Inicio: 03/ago/2015 **Fin:** 31/ago/2016
Nombre del proyecto: DESARROLLO DE UN BRAZO ROBOT CONTROLADO POR WIFI (SEGUNDA ETAPA)
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)
Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, DULCE ISABEL GONZALEZ ROMERO

Inicio: 03/ago/2015 **Fin:** 31/ago/2016
Nombre del proyecto: DESARROLLO DE UN SIMULADOR BASADO EN UN SISTEMA BÍPEDO (SEGUNDA ETAPA)
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)
Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, SANDRA CUATLAXAHUE FORMACIO

Inicio: 01/ene/2016 **Fin:** 31/dic/2016
Nombre del proyecto: BOSQUEJO DE UN PIE-TOBILLO-BÓVEDA PLANTAL EN SOLIDWORKS
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)
Colaboradores:

MARY CARMEN GÓMEZ CONDE, PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Inicio: 04/ene/2016 **Fin:** 31/dic/2016
Nombre del proyecto: BOSQUEJO DE UN ROBOT K-680 EN SOLIDWORKS
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)
Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, DULCE ISABEL GONZALEZ ROMERO

Inicio: 01/ene/2016 **Fin:** 31/dic/2016
Nombre del proyecto: CONSTRUCCIÓN DE UN PÉNDULO INVERTIDO USANDO LEGO MINDSTORM Y CREACIÓN DE INTERFAZ
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, JUAN MANUEL AGUILAR SÁNCHEZ

Inicio: 01/ene/2016 **Fin:** 31/dic/2016
Nombre del proyecto: INSTRUMENTACIÓN DE UN ROBOT K-680 PARA EL DESARROLLO DE UNA PLATAFORMA EXPERIMENTAL
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, DULCE ISABEL GONZALEZ ROMERO

Inicio: 01/ene/2016 **Fin:** 31/dic/2016
Nombre del proyecto: DISEÑO DE ALGORITMO DE CONTROL DE UN PÉNDULO INVERTIDO LEGO
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, ALEJANDRA NAYELHI DIAZ LOBATO

Inicio: 01/ene/2016 **Fin:** 31/dic/2016
Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DE UN SISTEMA MASA-RESORTE-AMORTIGUADOR EN MATLAB
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

RUTH ISLAS JUÁREZ, PABLO SANCHEZ SANCHEZ

Inicio: 02/ene/2017 **Fin:** 29/dic/2017
Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en la configuración de un robot esférico
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

JOSÉ LUIS OVIEDO BARRIGA, PABLO SANCHEZ SANCHEZ, BENJAMÍN CALDERÓN FLORES

Inicio: 01/ene/2017 **Fin:** 31/dic/2017
Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en la configuración de un robot cartesiano
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

BENJAMÍN CALDERÓN FLORES, PABLO SANCHEZ SANCHEZ, JOSÉ LUIS OVIEDO BARRIGA

Inicio: 01/ene/2017 **Fin:** 31/dic/2017
Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en la configuración de un robot Antropomórfico
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

JOSÉ LUIS OVIEDO BARRIGA, PABLO SANCHEZ SANCHEZ, BENJAMÍN CALDERÓN FLORES

Inicio: 01/ene/2017 **Fin:** 31/dic/2017
Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en la configuración de un robot cilíndrico
Tipo de proyecto: Investigación
Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

JOSÉ LUIS OVIEDO BARRIGA, PABLO SANCHEZ SANCHEZ, BENJAMÍN CALDERÓN FLORES

Inicio: 01/ene/2017 **Fin:** 31/dic/2017
Nombre del proyecto: DESARROLLO DE UNA SONDA MULTIVARIABLE
Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, AIDEÉ MONTIEL MARTÍNEZ

Inicio: 01/ene/2017

Fin: 31/dic/2017

Nombre del proyecto: Desarrollo de un simulador basado en la configuración de un robot SCARA

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

JOSÉ LUIS OVIEDO BARRIGA, PABLO SANCHEZ SANCHEZ, BENJAMÍN CALDERÓN FLORES

Inicio: 01/ene/2016

Fin: 31/dic/2018

Nombre del proyecto: DESARROLLO DE UN SIMULADOR PIÉ-TOBILLO-BÓVEDA PLANTAL

Tipo de proyecto: Investigación

Institución: Benemerita Universidad Autonoma de Puebla (BUAP)

Colaboradores:

PABLO SANCHEZ SANCHEZ, MARY CARMEN GÓMEZ CONDE

8. Premios y distinciones