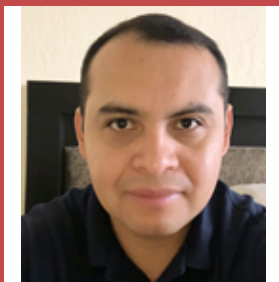


DR. EDUARDO GAMALIEL HERNÁNDEZ MARTÍNEZ



NIVEL SNI: I

Departamento: Instituto de Investigación Aplicada y Tecnología.

Línea de investigación: Sistemas dinámicos y control.

Ubicación de Oficina: Edificio M, primer piso. Zona InIAT.

Email: eduardo.gamaliel@ibero.mx

Página WEB: <https://investigacion.ibero.mx/investigador/eduardo-gamaliel-hernandez-martinez>

Maestro y Doctor en Ciencias en Ingeniería Eléctrica con especialidad en Mecatrónica por el Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del IPN, México. Ingeniero Electrónico con especialidad en instrumentación industrial por el Instituto Tecnológico de Orizaba, Veracruz, México.

Actual académico de tiempo completo y director del Instituto de Investigación Aplicada y Tecnología (InIAT) de la IBERO Ciudad de México.

Ha dirigido tesis de licenciatura, maestría y doctorado. Tiene experiencia laboral en el área proyectos y mantenimiento eléctrico y de instrumentación en la industria.

Miembro del Sistema Nacional de Investigadores en el nivel 1. Miembro de la Asociación de México de Control Automático, perteneció al Consejo Técnico del EGEL Mecatrónica del CENEVAL, evaluador de COMEXUS y ponente de diversos eventos de investigación a nivel nacional e internacional.

INTERESES DE INVESTIGACIÓN:

- Sistemas multiagentes aplicados a la coordinación de movimiento de grupos de robots móviles.
- Control de movimiento de drones.
- Modelado y automatización de celdas de manufactura flexible.
- Modelado y simulación de sistemas dinámicos de orden entero y fraccional

VINCULACIÓN:

- Universidad Católica del Uruguay
- Universidad EIA (Escuela de Ingeniería de Antioquia), Colombia
- Universidad Veracruzana
- Policía Federal
- Universidad Autónoma de Baja California
- IPN, CINVESTAV.

PROYECTOS REPRESENTATIVOS:

- Drone de proximidad ciudadana, fondos de la convocatoria CONACyT problemas nacionales 2013-2018.
- Robots móviles para operaciones de carga en ambientes industriales y de servicio.

PUBLICACIONES REPRESENTATIVAS:

1. **E.G. Hernández-Martínez**, E. D. Ferreira-Vazquez, G. Fernandez-Anaya, J.J. Flores-Godoy, *Formation Tracking of Heterogeneous Mobile Agents using Distance and Area Constraints*, Complexity, ISSN 1076-2787. Editorial Hindawi, Volumen 2017, pp1-13.
2. **E.G. Hernández-Martínez**, J.J. Flores-Godoy, G. Fernandez-Anaya, A. Lopez-Gonzalez, *Formation Tracking Based on Approximate Velocities*, *International Journal of Advanced Robotic Systems*, ISSN 1729-8814, Editorial Sage, EU, Vol. 2015, pp. 2-16, 12 de Diciembre 2015. DOI 10.5772/61944.
3. P. Paniagua-Contro, **E. G. Hernández-Martínez**, O. González-Medina, J. González-Sierra, J. J. Flores-Godoy, E. D. Ferreira-Vazquez, and G. Fernandez-Anaya, *Extension of Leader-Follower Behaviours for Wheeled Mobile Robots in Multirobot Coordination*, *Mathematical Problems in Engineering*, Volumen 19, Editorial Hindawi, ISSN 1563-5147, 2019, pp 1-16.
4. A. Lopez-Gonzalez, J.A. Meda Campaña, **E.G. Hernández-Martínez**, P. Paniagua Contro, *Multi robot distance based formation using Parallel Genetic Algorithm*, *Applied Soft Computing*, Vol. 86, Elsevier, ISSN 1568-4946, 2020, pp. 1-15.
5. G. Nava-Antonio, G. Fernandez-Anaya, **E.G. Hernández-Martínez**, J.J. Flores-Godoy, E.D. Ferreira Vazquez, *Consensus of Multiagent Systems Described by Various Noninteger Derivatives*, Complexity, Editorial Hindawi, ISSN 1076-2787. Volumen 2019, pp 1-14