

## CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

JUAN ANTONIO

CARDENAS

GALINDO

Generado el : 25/may/2019

### 1. Datos personales

**Fecha de nacimiento:** 29/sep/1966  
**País de nacimiento:** México  
**Nacionalidad:** Mexicana  
**Correo electrónico:** antonio.cardenas@uaslp.mx  
**ORCID ID:** orcid.org/0000-0003-4208-0566  
**CVU:** 121357  
**Nivel SNI:**

#### Empleo actual

**Inicio:** 17/jul/2003  
**Nombre del puesto:** PROFESOR INVESTIGADOR TIEMPO COMPLETO VI  
**Institución:**

### 2. Grados académicos

<b>Fecha de obtención:</b> 01/dic/1990	<b>Nivel de escolaridad:</b> Licenciatura
<b>Título:</b> INGENIERIA MECANICA ELECTRICA	
<b>Institución:</b> Universidad Autonoma de San Luis Potosi	
<b>Fecha de obtención:</b> 01/may/1997	<b>Nivel de escolaridad:</b> Maestría
<b>Título:</b> EN CIENCIAS DE LA COMPUTACION	
<b>Institución:</b> Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey	
<b>Fecha de obtención:</b> 01/may/2001	<b>Nivel de escolaridad:</b> Maestría
<b>Título:</b> INGENIERIA MECANICA	
<b>Institución:</b> University of Notre Dame	
<b>Fecha de obtención:</b> 01/may/2003	<b>Nivel de escolaridad:</b> Doctorado
<b>Título:</b> EN INGENIERIA MECANIC	
<b>Institución:</b> University of Notre Dame	

### 3. Trayectoria profesional

#### 3.1 Experiencia laboral

<b>Inicio:</b> 01/ago/2003	<b>Fin:</b>
<b>Nombre del puesto:</b> PROFESOR INVESTIGADOR	
<b>Institución:</b>	
<b>Inicio:</b> 01/sep/2001	<b>Fin:</b> 01/may/2003
<b>Nombre del puesto:</b> ASISTENTE DE INVESTIGACION (BECARIO)	
<b>Institución:</b>	
<b>Inicio:</b> 01/feb/1994	<b>Fin:</b> 01/jul/1997
<b>Nombre del puesto:</b> PROFESOR INVESTIGADOR	
<b>Institución:</b>	
<b>Inicio:</b> 01/ago/1991	<b>Fin:</b> 01/jun/1993
<b>Nombre del puesto:</b> ASISTENTE DE INVESTIGACION (BECARIO)	
<b>Institución:</b>	

### 4. Producción científica, tecnológica y de innovación

#### 4.1 Publicación de artículos

**Año de publicación:** 2019

**Título del artículo:** A Third-Order Model of Hip and Ankle Joints During Balance Recovery: Modeling and Parameter Estimation

**Nombre:** ASME Journal of Computational Nonlinear Dynamics

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

**Páginas de:** 1      **a:** 10

**ISSN impreso:** 15551415      **ISSN electrónico:** 15551423

**Autores**

Alejandro Gonzalez

Angel Cerda-Lugo

Antonio Cardenas

Mauro Maya

Davide Piovesan

**Título del artículo:** Estimation of camera-space manipulation parameters by means of an extended Kalman filter: Applications to parallel robots

**Nombre:** international journal of advanced robotics systems

**Número de la revista:** 16      **Volúmen de la revista:** 3      **País:**

**Páginas de:** 1      **a:** 10

**ISSN impreso:** 17298806      **ISSN electrónico:** 17298814

**Autores**

Alejandro Gonzalez

Emilio González-Galván

Mauro Maya

Antonio Cardenas

Davide Piovesan

**Año de publicación:** 2017

**Título del artículo:** Analysis of the kinematic variation of human gait under different walking conditions using computer vision

**Nombre:** Revista Mexicana de Ingeniería Biomedica

**Número de la revista:** 2      **Volúmen de la revista:** 38      **País:** México

**Páginas de:** 437      **a:** 457

**ISSN impreso:** 01889532      **ISSN electrónico:** 23959126

**Autores**

Hugo Iván Medellín Castillo

J. Antonio Cárdenas Galindo

Juan Carlos Arellano González

**Título del artículo:** Vision-based Control of a Delta Parallel Robot via Linear Camera-Space Manipulation

**Nombre:** Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications

**Número de la revista:** 1      **Volúmen de la revista:** 85      **País:** Netherlands

**Páginas de:** 93      **a:** 106

**ISSN impreso:** 09210296      **ISSN electrónico:** 09210296

**Autores**

Enrique Coronado

Mauro Maya

Antonio Cardenas

Orlando Guarneros

**Autores**

Davide Piovesan

**Año de publicación:** 2016

**Título del artículo:** CAMERA SPACE PARTICLE FILTER FOR THE ROBUST AND PRECISE INDOOR LOCALIZATION OF A WHEELCHAIR (ISSN: 1687-7268)

**Nombre:** Journal of Sensors

**Número de la revista:** 2016

**Volúmen de la revista:** 2016

**País:**

**Páginas de:** 1

**a:** 11

**ISSN impreso:**

**ISSN electrónico:** 16877268

**Autores**

ANTONIO CARDENAS

ALEJANDRA SANCHEZ

Davide Piovesan

MAURO MAYA

RAUL CHAVEZ-ROMERO

**Título del artículo:** Analysis of Recoverable Falls Via microsoft kinect: Identification of Third-Order Ankle Dynamics

**Nombre:** Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, Transactions of the ASME

**Número de la revista:** 9

**Volúmen de la revista:** 138

**País:** United States of America

**Páginas de:** 1

**a:** 10

**ISSN impreso:** 00220434

**ISSN electrónico:** 00220434

**Autores**

Mauricio E. Segura

Enrique Coronado

Mauro Maya

Antonio Cardenas

Davide Piovesan

**Año de publicación:** 2015

**Título del artículo:** INEXPENSIVE VISION-BASED SYSTEM FOR THE DIRECT MEASUREMENT OF ANKLE STIFFNESS DURING QUIET STANDING (ISSN: 1932-6181)

**Nombre:** ASME JOURNAL OF MEDICAL DEVICES

**Número de la revista:**

**Volúmen de la revista:** 9

**País:**

**Páginas de:** 1

**a:** 8

**ISSN impreso:**

**ISSN electrónico:**

**Autores**

ANTONIO CARDENAS

RAUL CHAVEZ-ROMERO

Davide Piovesan

JUAN MANUEL RENDON-MANCHA

KARINNA M. VERNAZA

**Título del artículo:** EVALUACIÓN DE ALTERNATIVAS EFICIENTES Y DE BAJO COSTO PARA CREACIÓN DE MOSAICOS DE ALTA RESOLUCIÓN (ISSN: 2007-7114)

**Nombre:** AMRob Journal, Robotics: Theory and Applications

**Número de la revista:**

**Volúmen de la revista:** 3

**País:**

**Páginas de:** 107

**a:** 112

**ISSN impreso:**

**ISSN electrónico:**

**Autores**

GONZALEZ LUIS  
 CORONADO ENRIQUE  
 CÁRDENAS ANTONIO  
 MAYA MAURO  
 ESPINOZA\_ROMERO ARTURO

**Año de publicación:** 2014

**Título del artículo:** EXPERIMENTAL VALIDATION OF VISION-BASED SYSTEM FOR THE CHARACTERIZATION OF HUMAN STANDING

**Nombre:** Latin American Congress of Automatic Control

**Número de la revista:**

**Volúmen de la revista:**

**País:**

**Páginas de:** 0

**a:** 0

**ISSN impreso:**

**ISSN electrónico:**

**Autores**

Vernaza K.M  
 Cárdenas A  
 Piovesan D  
 MAYA M  
 Chavez-Romero R

## 5. Formación de capital humano

### 5.1 Tesis dirigidas en PNPC

<b>Fecha de aprobación:</b>	19/jun/2015	<b>Nombre:</b>	Raúl Chávez Romero
<b>Programa PNPC:</b>	DOCTORADO EN INGENIERÍA MECÁNICA - Doctorado		
<b>Título de la tesis:</b>	Filtro de Partículas en Espacio de Cámara para un control basado en visión de una silla de ruedas eléctrica en Ambientes Estructurados		
<b>Institución:</b>	UNIVERSIDAD AUTONOMA DE SAN LUIS POTOSI		
<b>Estado de la tesis:</b>	Terminada		
<b>Fecha de aprobación:</b>	20/jul/2016	<b>Nombre:</b>	Marco Alonzo García Romero
<b>Programa PNPC:</b>	- Doctorado		
<b>Título de la tesis:</b>	Estrategias de Control Basadas en Visión para Robots Manipuladores con un Modelo Lineal de Cámara y El Método de Manipulación en		
<b>Institución:</b>	UNIVERSIDAD AUTONOMA DE SAN LUIS POTOSI		
<b>Estado de la tesis:</b>	Terminada		
<b>Fecha de aprobación:</b>	27/feb/2017	<b>Nombre:</b>	José Guillermo López Lara
<b>Programa PNPC:</b>	- Maestría		
<b>Título de la tesis:</b>	Control Basado en Visión de un Robot Paralelo Tipo Delta por Medio del Método Manipulación en Espacio de Cámara		
<b>Institución:</b>	UNIVERSIDAD AUTONOMA DE SAN LUIS POTOSI		
<b>Estado de la tesis:</b>	Terminada		
<b>Fecha de aprobación:</b>	24/feb/2018	<b>Nombre:</b>	josé antonio Loredó López
<b>Programa PNPC:</b>	- Maestría		
<b>Título de la tesis:</b>	Control en velocidad, basado en visión, de un robot paralelo tipo delta		
<b>Institución:</b>	UNIVERSIDAD AUTONOMA DE SAN LUIS POTOSI		

**Estado de la tesis:** Terminada  
**Fecha de aprobación:** 27/feb/2019      **Nombre:** Angel de Jesús Cerda Lugo  
**Programa PNPC:** - Maestría  
**Título de la tesis:** Modelo Dinámico del Cuerpo Humano y Parámetros Inerciales  
**Institución:** UNIVERSIDAD AUTONOMA DE SAN LUIS POTOSI  
**Estado de la tesis:** Terminada

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

### 7. Vinculación

#### 7.2 Proyectos de investigación

**Inicio:** 01/nov/2003      **Fin:** 01/mar/2004  
**Nombre del proyecto:** EXPERIMENTOS DE CONTROL BASADO EN VISIÓN PARA EL POSICIONAMIENTO DE UN ROBOT MANIPULADOR USANDO EL MÉTODO DE  
**Tipo de proyecto:** Investigación  
**Institución:**

**Colaboradores:**

NORMA YAZMÍN COVARRUBIAS GONZÁLEZ, MAESTRIA NULL, DR. JUAN ANTONIO CARDENS GALINDO NULL

**Inicio:** 03/ene/2005      **Fin:** 31/ene/2006  
**Nombre del proyecto:** CONTROL BASADO EN VISION DE ROBOTS INDUSTRIALES CON INTERFAZ EN INTERNET2  
**Tipo de proyecto:** Investigación  
**Institución:**

**Colaboradores:**

ING FRANCISCO MARTINEZ PEREZ NULL, ING SAMANTHA BERNICE LUNA GUTIERREZ NULL, DR ANTONIO CARDENAS GALINDO NULL, DR. JUAN MANUEL RENDON NULL, DR. EMILIO GONZALEZ GALVAN NULL, MC FRANCISCO JAVIER RAMIREZ AGUILERA NULL

**Inicio:** 31/mar/2006      **Fin:** 31/mar/2007  
**Nombre del proyecto:** DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE UN CONTROL BASADO EN VISIÓN PARA UNA ROBOT PUMA 761  
**Tipo de proyecto:** Investigación  
**Institución:**

**Colaboradores:**

ING. SAMANTHA BERENICE LUNA GUTIERREZ NULL, DR. JUAN ANTONIO CARDENAS GALINDO NULL

**Inicio:** 01/ene/2009      **Fin:** 31/ene/2009  
**Nombre del proyecto:** CONTROL BASADO EN VISIÓN DE ROBOTS MANIPULADORES USANDO UNA PLATAFORMA DSP  
**Tipo de proyecto:** Investigación  
**Institución:**

**Colaboradores:**

HERRERA FLORES EZEQUIEL NULL, GONZÁLEZ GRIMALDO RAYMUNDO A. NULL, DR. JUAN ANTONIO CARDENS GALINDO NULL

**Inicio:** 01/feb/2012      **Fin:** 30/abr/2012  
**Nombre del proyecto:** ANALYSIS OF SUPPORTS FOR LAMINATION HANDLING USING FINITE ELEMENT METHOD. TECHNICAL REPORT  
**Tipo de proyecto:** Consultoría  
**Institución:**

**Colaboradores:**

EDGAR ABRAHAM MENDOZA LOPEZ NULL, HUGO IVAN MEDELLIN CASTILLO NULL, JUAN ANTONIO CARDENAS GALINDO NULL

**Inicio:** 01/feb/2010      **Fin:** 31/mar/2013  
**Nombre del proyecto:** ANÁLISIS DE FALLA MECÁNICA DE MORDAZAS DE CAMBIO RÁPIDO BAJO CONDICIONES DE TRABAJO Y UTILIZANDO EL MÉTODO DEL  
**Tipo de proyecto:** Consultoría  
**Institución:**

**Colaboradores:**

EDGAR ABRAHAM MENDOZA NULL, JUAN ANTONIO CÁRDENAS GALINDO NULL, HUGO IVÁN MEDELLÍN CASTILLO NULL

**Inicio:** 29/jun/2015      **Fin:** 28/jun/2016

**Nombre del proyecto:** SISTEMA AUTOMÁTICO DE BAJO COSTO PARA LA CAPTURA Y ANÁLISIS DE IMÁGENES AÉREAS  
**Tipo de proyecto:** Investigación  
**Institución:** Universidad Autónoma de Yucatan

**Colaboradores:**

MAURICIO ENRIQUE SEGURA ALVARADO, JOSÉ CARMEN LÓPEZ HERNÁNDEZ, MAURO EDUARDO MAYA MÉNDEZ, CÉSAR FDO FCO MÉNDEZ BARRIOS, LUIS ALBERTO GONZÁLEZ MURILLO, JORGE CARLOS LUGO JIMÉNEZ, JHOAN JAIR ESTRADA LÓPEZ, ALFREDO ARRIAGA CONTRERAS, VÍCTOR MANUEL CÁRDENAS GALINDO, LUIS ENRIQUE CORONADO ZUÑIGA, RICARDO LEGARDA SAENZ, ARTURO ESPINOZA ROMERO, ALEJANDRA SÁNCHEZ FLORES, GABRIEL MURRIETA HERNÁNDEZ, CARLOS FRANCISCO BRITO LOEZA, EMILIO JORGE GONZÁLEZ GALVÁN, AARÓN ABRAHAM AGUAYO GONZÁLEZ, RICARDO JAVIER PEÓN ESCALANTE, ALEJANDRO ARTURO CASTILLO ATOCHE, ORLANDO PALMA MARRUFO, OTILIO SANTOS AGUILAR, VÍCTOR EMMANUEL DE ATOCHA UC CETINA, JUAN ANTONIO CÁRDENAS GALINDO

## 8. Premios y distinciones

### 8.2 Distinciones no CONACYT

<b>Año:</b>	2004	<b>Nombre de la distinción:</b>	Reconocimiento primer lugar en concurso de posters con el trabajo Control Basado en
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		
<b>Año:</b>	2004	<b>Nombre de la distinción:</b>	Investigador Nacional Nivel C
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		
<b>Año:</b>	2004	<b>Nombre de la distinción:</b>	RECONOCIMIENTO PERFIL PROMEP
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		
<b>Año:</b>	2006	<b>Nombre de la distinción:</b>	RECONOCIMIENTO PERFIL PROMEP
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		
<b>Año:</b>	2008	<b>Nombre de la distinción:</b>	RECONOCIMIENTO PERFIL PROMEP
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		
<b>Año:</b>	2010	<b>Nombre de la distinción:</b>	RECONOCIMIENTO PERFIL PROMEP
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		
<b>Año:</b>	2012	<b>Nombre de la distinción:</b>	RECONOCIMIENTO PERFIL PROMEP
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		
<b>Año:</b>	2012	<b>Nombre de la distinción:</b>	Reconocimiento segundo lugar en concurso de posters del Congreso Internacional del
<b>Institución que otorgó premio o distinción:</b>			
<b>País:</b>	México		