

Currículum vitae	
	<p>Andres Cureño Ramirez</p>
<p>Ingeniero en Robótica Industrial</p>	
<p>Dirección: San Mateo 170, Edif. C Depto. 202 Col. San Mateo Delegación Azcapotzalco. Teléfono local: 63 03 48 96 Teléfono celular: 55 19 69 83 20 Lugar de nacimiento: Azcapotzalco, D. F. Fecha de nacimiento: 04/10/1995 Correo electrónico: andres.cureno@outlook.com Correo alternativo: anderdefector@gmail.com</p>	
<p>Educación Instituto Politécnico Nacional Escuela Superior de Ingeniería Mecánica y Eléctrica Unidad Azcapotzalco Especialidad: Sistemas de adquisición de datos. Año 2013 – 2017</p> <p>Instituto Politécnico Nacional Centro de Estudios Científicos y Tecnológicos Núm. 8 “Narciso Bassols” Técnico en Computación Año 2010 – 2013</p>	
<p>Extracurricular Escuela de Invierno de Robótica 2017 de la Federación Mexicana de Robótica</p>	
<p>Cursos 2012 CCNA Exploration: Network Fundamentals. 2012 CCNA Exploration: Routing Protocols and Concepts. 2012 Java 6.0 Intermedio. 2016 Análisis de imágenes para sistemas de visión artificial.</p>	
<p>Desarrollo profesional Servicio social: Laboratorio de robótica y visión artificial del departamento de control automático de CINVESTAV-IPN Jefe Inmediato: Dr. Juan Manuel Ibarra Zannatha Contacto: 57 47 37 42 Fecha: marzo 2017 – octubre 2017.</p>	

Publicaciones

- **Andres Cureño-Ramírez**, Erik I. Valle-Salgado, Daniel Alcántara-de la Cruz & Juan M. Ibarra-Zannatha *“Sistemas de Control y Percepción basados en ROS desarrollados para proveer de Autonomía a un MAV en el Contexto del TMR”* Congreso Mexicano de Robótica 2017, Universidad Autónoma de Sinaloa, Mazatlán, Sinaloa.
- Daniel Alcántara-de la Cruz, **Andres Cureño-Ramírez**, Erik I. Valle-Salgado & Juan M. Ibarra-Zannatha *“Implementation and Evaluation of a Video SLAM on ROS for a Bebop MAV”* Congreso Mexicano de Robótica 2017, Universidad Autónoma de Sinaloa, Mazatlán, Sinaloa.
- Santos M. Orozco-Soto, Juan M. Ibarra-Zannatha, Alejandro J. Malo-Tamayo & **Andres Cureño-Ramírez** *“Active Disturbance Rejection Control for UAV Hover using ROS ”* Congreso Mexicano de Robótica 2017, Universidad Autónoma de Sinaloa, Mazatlán, Sinaloa.
- Santos M. Orozco-Soto, Juan M. Ibarra-Zannatha, Alejandro J. Malo-Tamayo & **Andres Cureño-Ramírez** *“Active Disturbance Rejection Control for UAV Pose”* 2017 14th International Conference on Electrical Engineering, Computing Science and Automatic Control, CINVESTAV-IPN, Ciudad de México.

Concursos y distinciones

- Concurso de Prototipos de Nivel Medio Superior 2013 Categoría Software.
- Primer Lugar en la Categoría Drones Autónomos Principiante del Torneo Mexicano de Robótica 2017 Novena Edición.
- Participación en la Categoría Drones Autónomos del Torneo Mexicano de Robótica 2018 Décima edición.
- Tercer lugar en el Reto BMW de Talent Land 2018.

Idiomas:

- o **Alemán:** A1
- o **Inglés:** B2

Software: Office (Word, Excel, PowerPoint y Access), Texmaker, Visual Studio, Android Studio, NetBeans, AVR Studio, MPLab, Protheus, RSLogix 500, ROS, OpenCV, MATLAB, Eagle, Gazebo, Autocad, SolidWorks y Fusion 360.

Lenguajes de programación: C/C++, Ensamblador, Visual Basic, Java, Python, php y SQL.

Sistemas Operativos: Windows XP/Vista/7/8/8.1/10 y Ubuntu 14.04/16.04.