

CURRÍCULUM VITAE ÚNICO

GERARDO ULISES

DIAZ

ARANGO

Generado el : 19/oct/2021

1. Datos personales

Fecha de nacimiento: 16/oct/1989
País de nacimiento: México
Nacionalidad: Mexicana
Correo electrónico: guda_1989@hotmail.com
ORCID ID: <https://orcid.org/0000-0002-8144-6615>
CVU: 480421
Nivel SNI:

Empleo actual

Inicio: 30/nov/2020
Nombre del puesto: Profesor Investigador
Institución: TECNOLOGICO NACIONAL DE MEXICO

2. Grados académicos

Fecha de obtención:	04/jul/2014	Nivel de escolaridad:	Maestría
Título:	MAETRÍA EN CIENCIAS CON ESPECIALIDAD EN LA ELECTRÓNICA		
Institución:	INSTITUTO NACIONAL DE ASTROFISICA OPTICA Y ELECTRONICA (INAOE)		
Fecha de obtención:	13/jul/2018	Nivel de escolaridad:	Doctorado
Título:	DOCTOR EN CIENCIAS CON ESPECIALIDAD EN ELECTRÓNICA		
Institución:	INSTITUTO NACIONAL DE ASTROFISICA OPTICA Y ELECTRONICA (INAOE)		

3. Trayectoria profesional

3.1 Experiencia laboral

Inicio:	17/feb/2020	Fin:	27/nov/2020
Nombre del puesto:	Profesor Investigador		
Institución:	UNIVERSIDAD DE XALAPA, A.C.		
Inicio:	19/ago/2019	Fin:	18/dic/2020
Nombre del puesto:	Profesor por asignatura		
Institución:	UNIVERSIDAD INTERAMERICANA, A.C.		

4. Producción científica, tecnológica y de innovación

4.1 Publicación de artículos

Año de publicación: 2021

Título del artículo: Exploring a novel multiple-query resistive grid-based planning method applied to high-DOF robotic manipulators

Nombre: Sensors

Número de la revista: 9

Volúmen de la revista: 21

País: null

Páginas de: 1

a: 30

ISSN impreso: 14248220

ISSN electrónico: 14248220

Autores

Jesus Huerta-Chua null

Gerardo Diaz-Arango null

Hector Vazquez-Leal null

Javier Flores-Mendez null

Mario Moreno-Moreno null

Autores

Roberto C. Ambrosio-Lazaro null

Carlos Hernandez-Mejia null

Año de publicación: 2020

Título del artículo: Multiple-target homotopic quasi-complete path planning method for mobile robot using a piecewise linear approach

Nombre: Sensors

Número de la revista: 11

Volúmen de la revista: 20

País: null

Páginas de: 1

a: 47

ISSN impreso: 14248220

ISSN electrónico: 14248220

Autores

Gerardo Diaz-Arango null

Hector Vazquez-Leal null

Luis Hernandez-Martinez null

Victor Manuel Jimenez-Fernandez null

Aurelio Heredia-Jimenez null

Roberto C. Ambrosio null

Jesus Huerta-Chua null

Hector De Cos-Cholula null

Sergio Hernandez-Mendez null

Título del artículo: FPGA Implementation of Homotopic Path Planning Method with Automatic Assignment of Repulsion Parameter

Nombre: energies

Número de la revista: 10

Volúmen de la revista: 13

País: null

Páginas de: 1

a: 31

ISSN impreso: null

ISSN electrónico: 13102623

Autores

Hector Eduardo De Cos Cholula

Gerardo Ulises Diaz Arango

Hector Vazquez Leal

Luis Hernandez Martinez

Librado Arturo Sarmiento Reyes

Maria Tereza Sanz Pascual

Roberto Castañeda Sheissa

Año de publicación: 2018

Título del artículo: Homotopy Path Planning for Terrestrial Robots Using Spherical Algorithm

Nombre: IEEE Transactions on Automation Science and Engineering

Número de la revista: 2

Volúmen de la revista: 15

País: null

Páginas de: 567

a: 585

ISSN impreso: 15455955

ISSN electrónico: 15455955

Autores

Gerardo Diaz-Arango null

Héctor Vázquez-Leal null

Autores

Luis Hernandez-Martinez null

María Teresa Sanz Pascual null

Mario Sandoval-Hernandez null

Título del artículo: Approximation of Fresnel Integrals with Applications to Diffraction Problems

Nombre: Mathematical Problems in Engineering

Número de la revista: 2018

Volúmen de la revista: 2018

País: null

Páginas de: 1

a: 13

ISSN impreso: null

ISSN electrónico: 04031793

Autores

Gerardo Diaz Arango

Mario Sandoval Hernandez

Hector Vazquez Leal

Luis Hernandez Martinez

Uriel Filobello Nino

Victor Jimenez Fernandez

Roberto Castañeda Sheissa

5. Formación de capital humano

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

7. Vinculación

8. Premios y distinciones