

## **Eduardo Gamaliel Hernández Martínez**

---

### **Semblanza**

Doctor y Maestro en Ciencias en Ingeniería Eléctrica opción Mecatrónica por el Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (CINVESTAV-IPN). Ingeniero electrónico por el Instituto Tecnológico de Orizaba. Pertenece al Sistema Nacional de Investigadores del CONACyT nivel I.

Cuenta con experiencia laboral en el área de instrumentación y control de procesos. Actualmente es académico de tiempo completo del Departamento de Estudios de Ingeniería para la Innovación de la Universidad Iberoamericana Ciudad de México, dentro de la Coordinación de Ingeniería Electrónica, donde funge como Jefe de Laboratorios y Líder del Eje temático de mecatrónica, automatización y control. En 2017 asumió la Coordinación de la Maestría y Doctorado en Ciencias de la Ingeniería de la IBERO; programa interdepartamental de la División de Ciencia, Arte y Tecnología (DiCAT), que recientemente refrendó su pertenencia al Programa Nacional de Posgrados de Calidad (PNPC) del CONACyT en dos modalidades: escolarizada y de vinculación con la industria.

Sus áreas de investigación están relacionadas con la robótica móvil multiagente y sistemas de automatización industrial, bajo el enfoque de sistemas dinámicos y control. En los últimos años se ha dedicado a la coordinación de movimiento de grupos de robots móviles, terrestres y aéreos para la realización de tareas colaborativas, con amplias aplicaciones al sector industrial, de seguridad, logística y en la vida cotidiana. También ha investigado en formas más eficientes de incrementar la productividad de celdas de manufactura flexible a través de la programación de sus controladores de campo.

Ha recibido financiamiento de CONACyT y de la Dirección de Investigación de la Ibero, para desarrollar tecnología en el área de la robótica móvil, así como el equipamiento de un laboratorio de vanguardia de Análisis de Movimiento, en alianza con Ingeniería Biomédica de la Ibero. En 2016, desarrolló junto con su equipo de colaboradores, un vehículo aéreo multi-rotor o dron, para operaciones de proximidad ciudadana, con transferencia tecnológica hacia la División Científica de la Policía Federal. Actualmente desarrolla vehículos terrestres omnidireccionales para operaciones de carga dentro de la industria.

Es miembro del Institute of Electrical and Electronics Engineers (IEEE), la International Society of Automation (ISA), la Asociación de México de Control Automático (AMCA) y fue miembro del Consejo Académico del EGEL-Mecatrónica, del CENEVAL y del comité evaluador de las Becas Fullbright-García Robles de COMEXUS. Ha participado como evaluador del CONACyT para distintas convocatorias como: PNPC escolarizado en industria, Becas de posgrado al extranjero, Cooperación bilateral, Laboratorios Nacionales, Problemas Nacionales, PROINNOVA, entre otros. Actualmente es Consejero Académico de la DiCAT, dentro del Consejo de Investigación de la Universidad.

Ha publicado en revistas de investigación científica indexadas y en más de 40 congresos internacionales relacionados con el área de control y robótica. También ha dirigido varias tesis de maestría y doctorado en la Ibero y en colaboración con instituciones de México y el extranjero.