



Sistema Integral de Información Académica
Coordinación de Planeación, Evaluación y
Simplificación de la Gestión Institucional
Reporte individual



IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

Datos Generales

Nombre: IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

Máximo nivel de estudios: DOCTORADO

Antigüedad académica en la UNAM: 8 años

Nombramientos

Último: PROFESOR ASIGNATURA A TP No Definitivo

Facultad de Ingeniería

Desde 01-11-2019 hasta 30-10-2020

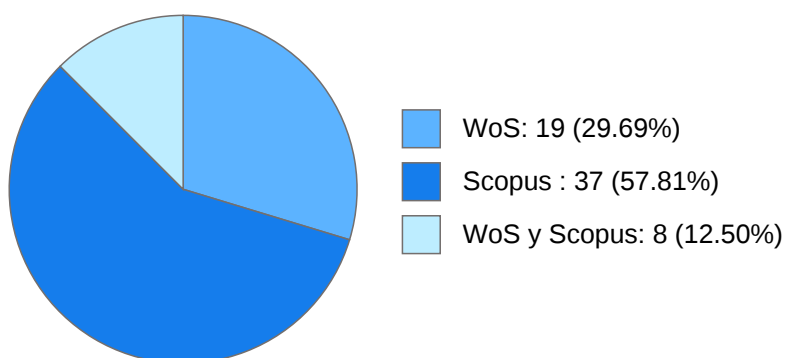
Estímulos, programas, premios y reconocimientos

SNI I 2018 - 2023

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

DOCUMENTOS EN REVISTAS

Histórico de Documentos



#	Título	Autores	Revista	Año
1	Time-Varying Delayed Bilateral Teleoperation Without Force/Velocity Measurements	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Rodriguez-Angeles A. et al.	IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY	2024
2	On the robustness of force estimation methods for robot manipulators: An experimental study	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	JOURNAL OF THE FRANKLIN INSTITUTE-ENGI NEERING AND APPLIED MATHEMATICS	2023
3	Adapting the Robots CRS 465 and 255 for Original Control Laws Implementation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
4	Adaptive and Robust Control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
5	Bilateral Teleoperation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

6	Dynamics of Rigid Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
7	Mathematical Background	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
8	Robot Networks	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
9	The Robot CRS 255	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
10	The Robot CRS 465	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
11	Velocity Observer Design	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
12	A General Overview of Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
13	Common Control Approaches for Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
14	Force Control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
15	Position, Orientation and Velocity of Rigid Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
16	Preface	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
17	The Geomagic Touch Haptic Device	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
18	Pizza-Peel Handling Through a Sliding Nonprehensile Manipulation Primitive	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Ruggiero F. Lippiello V. et al.	Springer Tracts 2022 in Advanced Robotics
19	Nonholonomic Rolling Nonprehensile Manipulation Primitive	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Satici A.C. Donaire A. et al.	Springer Tracts 2022 in Advanced Robotics

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

20	Force-Sensorless Identification and Classification of Tissue Biomechanical Parameters for Robot-Assisted Palpation	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MIGUEL ANGEL PADILLA CASTAÑEDA LUIS AGUSTIN ALVAREZ ICAZA LONGORIA et al.	SENSORS	2022
21	A Force/Motion Control Approach Based on Trajectory Planning for Industrial Robots With Closed Control Architecture	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Luis U. Evangelista-Hernandez et al.	IEEE ACCESS	2021
22	Immersion based observer for the switched reluctance motor	ALEJANDRA ICXIUH DE LA GUERRA CARRASCO IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Besançon G.	IFAC PAPERSONLINE	2020
23	Experimental Results for Haptic Interaction With Virtual Holonomic and Nonholonomic Constraints	JOSE DANIEL CASTRO DIAZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ et al.	IEEE ACCESS	2020
24	Nonprehensile Manipulation Control and Task Planning for Deformable Object Manipulation: Results from the RoDyMan Project	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Ruggiero F. Kim J.-T. et al.	Lecture Notes in Electrical Engineering	2020
25	Output Feedback Hybrid Force/Motion Control for Robotic Manipulators Interacting with Unknown Rigid Surfaces	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Robotica	2019
26	Transparent bilateral teleoperation interacting with unknown remote surfaces with a force/velocity observer design	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2019
27	Track trajectories with model uncertainty using a robust differentiator	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ et al.	REVISTA IBEROAMERICAN A DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL	2019
28	Multi-waypoint-based path planning for free-floating space robots	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Zhao S. Siciliano B. et al.	INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION	2019
29	Nonprehensile Manipulation of an Underactuated Mechanical System with Second-Order Nonholonomic Constraints: The Robotic Hula-Hoop	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Ruggiero F. Lippiello V. et al.	Ieee Robotics And Automation Letters	2018
30	Multi-goal trajectory planning for redundant space robot	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Zhao, S. Zhu, Z. et al.	Advances in the Astronautical Sciences	2017

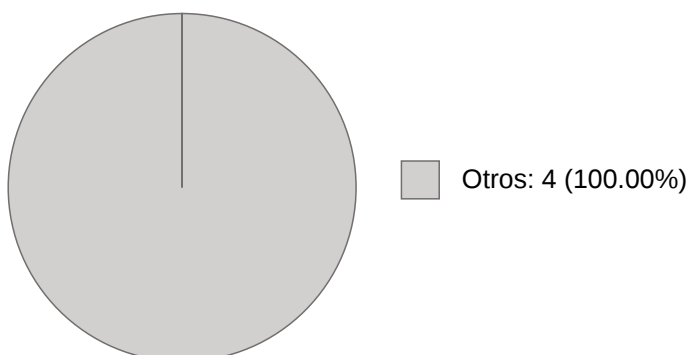
IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

31	Modelling and Control of a Robotic Hula?hoop System without Velocity Measurements	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Ruggiero F. Lippiello V. et al.	IFAC PAPERSONLINE	2017
32	Speed-sensorless control of SR motors based on GPI observers	ALEJANDRA ICXIUH DE LA GUERRA CARRASCO MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES et al.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2016
33	Control de Fuerza de Robots Manipuladores Basado en Observadores Proporcionales Integrales Generalizados	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sira-Ramirez, Hebertt	REVISTA IBEROAMERICAN A DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL	2016
34	Speed-sensorless control of SR motors based on GPI observers	ALEJANDRA ICXIUH DE LA GUERRA CARRASCO MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES et al.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2016
35	On the observability and the observer design of differential pneumatic pistons	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Weist, Jens	JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRAN SACTIONS OF THE ASME	2015
36	On the GPI approach with unknown inertia matrix in robot manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2014
37	GPI based velocity/force observer design for robot manipulators	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	ISA TRANSACTIONS	2014
38	Velocity and force observers for the control of robot manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ JUAN CARLO RIVERA DUEÑAS IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRAN SACTIONS OF THE ASME	2013

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

LIBROS Y CAPITULOS CON ISBN

Obras con registro ISBN



#	Título	Autores	Alcance	Año	ISBN
1	Closed-loop control of a nonprehensile manipulation system inspired by the pizza-peel mechanism	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES Ruggiero F. Lippiello V. et al.	Conferenc e Paper	2019	9783907144008
2	A simple application of GPI observers to the force control of robots	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES	Conferenc e Paper	2014	9781479967735
3	Velocity/Force Observer Design for Robot Manipulators	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Procedin gs Paper	2013	9781467355087
4	Velocity/force observer design for robot manipulators	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Conferenc e Paper	2013	9781467355063



Sistema Integral de Información Académica
Coordinación de Planeación, Evaluación y
Simplificación de la Gestión Institucional
Reporte individual



IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS

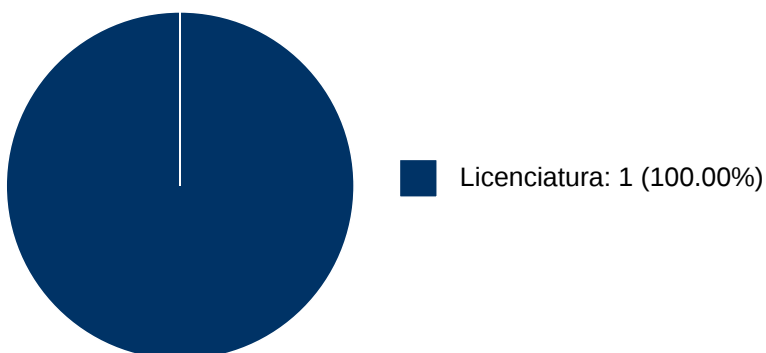
No se encuentran registros en la base de datos de SISEPRO asociados a:

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

PARTICIPACIÓN EN TESIS

Histórico de Colaboraciones en Tesis

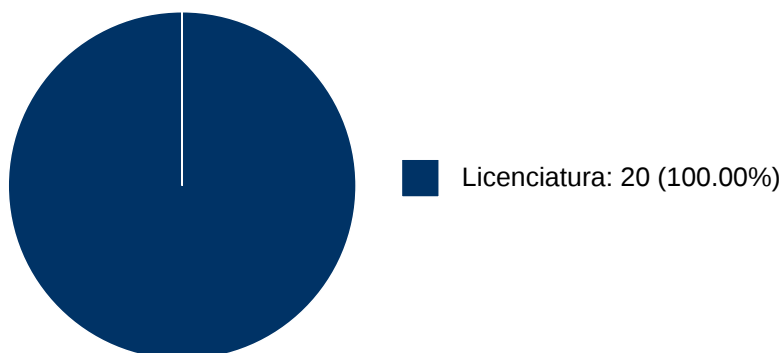


#	Título del documento	Tipo de Tesis	Sinodales	Autores	Entidad	Año
1	Diseño y cosntrucción de un brazo robótico para la evaluación de algoritmos de control no lineales	Tesis de Licenciatura	IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES,	Flores Díaz, Julio César,		2022

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

DOCENCIA IMPARTIDA

Histórico de docencia



#	Nivel titulación	Asignatura	Entidad	Alumnos	Semestre
1	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	2	2022-2
2	Licenciatura	ROBOTICA INDUSTRIAL	Facultad de Ingeniería	23	2022-2
3	Licenciatura	ROBOTICA INDUSTRIAL	Facultad de Ingeniería	23	2022-1
4	Licenciatura	ROBOTICA INDUSTRIAL	Facultad de Ingeniería	24	2021-2
5	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	2	2021-1
6	Licenciatura	ROBOTICA INDUSTRIAL	Facultad de Ingeniería	17	2021-1
7	Licenciatura	ROBOTICA INDUSTRIAL	Facultad de Ingeniería	9	2020-2
8	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	2	2020-2
9	Licenciatura	ROBOTICA INDUSTRIAL	Facultad de Ingeniería	10	2020-1
10	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	7	2020-1
11	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	8	2019-2
12	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	14	2015-2
13	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	16	2015-1
14	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	16	2014-2
15	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	12	2014-1
16	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	11	2013-2
17	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	10	2013-1
18	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	10	2012-2
19	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	16	2012-1
20	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	12	2011-2



Sistema Integral de Información Académica
Coordinación de Planeación, Evaluación y
Simplificación de la Gestión Institucional
Reporte individual



IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

PATENTES

No se encuentran registros en la base de datos de patentes asociados a:

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES

FUENTES DE INFORMACIÓN

Internos

#	Información	Fuente	Sistema	Periodo
1	Grupos ordinarios y resumen de historias académicas	DGAE	SIAE	2008-2025
2	Nombramientos, datos generales, estímulos, premios y reconocimientos	DGAPA	RUPA	2008-2025
3	Producción Académica	CH	Humanindex	2008-2021
4	Producción Académica	CIC	SCIC	2000-2017
5	Proyectos	DGPO	SISEPRO	2018-2022
6	Tesis	DGB	TESIUNAM	2008-2025
7	Tutorías en Posgrado	CGEP	SIIPosgrado	2008-2021

Externos

#	Información	Fuente	Sistema	Periodo
8	Documentos Indexados	Elsevier	Scopus	2008-2025
9	Documentos Indexados	Thomson Reuters	WoS	2008-2025
10	Obras con registro ISBN	INDAUTOR	Agencia ISBN	2008-2025
11	Patentes	IMPI	SIGA	2008-2024