



CURRICULUM VITAE RESUMIDO

(No incluir anexos ni comprobantes)

APELLIDO PATERNO	APELLIDO MATERNO	NOMBRE(s)
Lopez	Franco	Michel Emanuel

INSTITUCIÓN EN QUE LABORA ACTUALMENTE		
CUCEI		
PUESTO EN LA INSTITUCIÓN	FECHA DE INGRESO A LA INSTITUCIÓN	
Profesor	Día Mes Año	01/08/ 2009
TIPO DE CONTRATACIÓN	No. de profesor	FECHA DE NACIMIENTO
Definitiva <input checked="" type="checkbox"/> Temporal <input type="checkbox"/>	2934531	Día Mes Año 22/09/1986

GRADOS ACADÉMICOS OBTENIDOS

NOMBRE DEL GRADO Y ÁREA	INSTITUCIÓN	PERIODO CURSADO	AÑO DE TITULACIÓN
1. Doctor en Ciencias en la especialidad de Ingeniería Eléctrica	Cinvestav		2017
2.			
3.			
4.			
5.			

EXPERIENCIA ACADÉMICA: primera actividad o puesto desempeñado y los últimos cuatro:

ACTIVIDAD O PUESTO	INSTITUCIÓN	PERIODO DE (M-A) A (M -A)
1a. Profesor	CUCEI	01/08/2009
4		
3		
2		
1		

Si pertenece al Sistema Nacional de Investigadores, indique:

Candidato Nivel 1 2 3

ACTIVIDAD DOCENTE

ASIGNATURAS IMPARTIDAS	PERIODO PLAN ESTUDIOS	HRS. TEORÍA	HRS. PRACTICA	PERIODO IMPARTIDO

EXPERIENCIA PROFESIONAL

ACTIVIDAD O PUESTO	ORGANIZACIÓN O EMPRESA	AÑO PERIODO

PRODUCTOS DEL QUEHACER UNIVERSITARIO en los rubros siguientes (poner cantidades)

DOCENCIA			
LIBROS	NOTAS DE CLASE	MATERIAL DIDÁCTICO	MANUAL DE PRACTICAS
1			
INVESTIGACIÓN			
ARTÍCULOS	MEMORIAS DE CONGRESO	PATENTES	
12			
DIFUSIÓN			
ARTÍCULOS DE DIVULGACIÓN	PARTICIPACIÓN EN FOROS		
11			
VINCULACIÓN			
SERVICIOS A LA INDUSTRIA	CONVENIOS CON LA INDUSTRIA		

FICHAS BIBLIOGRÁFICAS de sus cinco trabajos que considere más relevantes

- Alanis, A., Lopez-Franco, M., Arana-Daniel, N., & Lopez-Franco, C. (2012). Discrete-time neural control for electrically driven nonholonomic mobile robots. *International Journal of adaptive control and signal processing*, 26(7), 630–644.
- Lopez-Franco, C., Hernández-Barragán, J., Alanis, A., Arana-Daniel, N., & Lopez-Franco, M. (2018). Inverse kinematics of mobile manipulators based on differential evolution. *International Journal of Advanced Robotic Systems*, 15(1), 1729881417752738.
- Gomez-Avila, J., Lopez-Franco, C., Alanis, A., Arana-Daniel, N., & Lopez-Franco, M. (2018). Ground vehicle tracking with a quadrotor using image based visual servoing. *IFAC-PapersOnLine*, 51(13), 344–349.
- Barrios-dV, S., Lopez-Franco, M., Rios, J., Arana-Daniel, N., Lopez-Franco, C., & Alanis, A. (2020). An Autonomous Path Controller in a System on Chip for Shrimp Robot. *Electronics*, 9(3), 441.
- Lopez-Franco, C., Diaz, D., Hernandez-Barragan, J., Arana-Daniel, N., & Lopez-Franco, M. (2022). A Metaheuristic Optimization Approach for Trajectory Tracking of Robot Manipulators. *Mathematics*, 10(7), 1051.

PERTENENCIA A ASOCIACIONES PROFESIONALES

NOMBRE DE LA ASOCIACIÓN	TIPO DE MEMBRESIA	PERIODO

PREMIOS DISTINCIONES (Premios nacionales, estatales, locales y otros)

AÑO	DESCRIPCIÓN
2018	Distinción de Investigador Nacional Nivel 1

LOGROS en no más de 250 palabras

RESEÑE LOS LOGROS ACADÉMICOS Y/O PROFESIONALES MÁS IMPORTANTES:
El investigar en controladores neuronales y lograr controlar robots móviles. Además de publicar en revistas de investigación a nivel internacional y una vez publicados dichos artículos dar la conferencia en USA y China.

LIBROS DE TEXTO PUBLICADOS en los últimos cinco años

TITULO	NO. NOMBRE Y TIEMPO DE DEDICACIÓN DEL PROFESORADO*	NIVEL DESTINO	AÑO DE PUBLICACIÓN

* Si son varios los autores incluirlos a todos, pero señalar con un signo aquellos que no están adscritos al programa.

LIBROS DE TEXTO PRÓXIMOS A PUBLICARSE (en proceso de elaboración)**

TITULO	NO. NOMBRE Y TIEMPO DE DEDICACIÓN DEL PROFESORADO*	NIVEL DESTINO	AÑO DE PUBLICACIÓN

--	--	--	--

** Considerar el año de publicación aquel en el cual se tenga programado terminar la obra

MATERIAL DIDÁCTICO producido en los últimos cinco años

NO. NOMBRE Y TIEMPO DE DEDICACIÓN DEL PROFESOR *	DESCRIPCIÓN DEL MATERIAL

Todos los datos aquí asentados son verídicos y se presentarán las copias correspondientes, cuando el CONAIC así lo requiera

Fecha

14/10/22

Firma



Datos para envío de información:

Teléfono:

3316943970

e-mail:

michellopez_16@hotmail.com

Teléfono:

e-mail:

michel.lopez@academicos.udg.mx

Dirección postal: