



Dr. Juan Antonio Rojas Quintero

ORCID: <https://orcid.org/0000-0002-2311-6933>

Producciones científicas: <http://bit.ly/1sRfUzM>

jrojas@ite.edu.mx, jarojas@conacyt.mx

Cuerpo Académico: Robótica, Instrumentación y Control.

Línea de Investigación: Robótica y Control.

SNI Nivel I.

Formación Académica

Posdoctorado en Mecánica Computacional — Southwest Jiaotong University (R.P. de China).

Doctor en Ciencias de la Ingeniería, Mecánica de Sólidos, Materiales, Estructuras y Superficies — Université de Poitiers (Francia).

Maestría en Ciencias de la Ingeniería, especialidad Investigación y Desarrollo en Mecánica — Université de Poitiers (Francia).

Licenciatura en Ciencias y Tecnología, especialidad Mecánica — Université de Poitiers (Francia).

Especialidad

Se especializa en el modelado matemático y la planeación de movimiento de sistemas dinámicos poli-articulados. Sus actividades de investigación tratan temas de la Teoría de Control Óptimo Clásico. Desarrolla actividades de diseño y dimensionamiento de sistemas de actuación para robots, en el marco del proyecto de investigación Cátedras 923.

Experiencia profesional

Cátedra CONACYT del 2016 a la fecha, comisionado al TecNM/I.T. Ensenada para desarrollar el proyecto de investigación en robótica humanoide Cátedras 923.

Fue nombrado Investigador Nacional Nivel Candidato en el 2016, e Investigador Nacional Nivel I en el 2019. Cuenta con publicaciones de sus trabajos en revistas indizadas y memorias de congresos a nivel nacional e internacional. Ha también presentado ponencias de sus investigaciones a nivel nacional e internacional.

Recibió apoyo financiero para el proyecto de "Investigación Científica Básica 2017-2018" A1-S-29824 con vigencia a noviembre 2022. Ha participado en comités de evaluación en revistas de investigación internacionales y de becarios nacionales. Actualmente dirige 3 tesis de nivel maestría (Control Óptimo en Robótica) y licenciatura (Mecánica Computacional).

Anteriormente trabajó como Ingeniero de Investigación y Desarrollo en el Instituto PPRIME de la Universidad de Poitiers (Francia) en el 2014. Del 2009 al 2014 fungió como maestro de Biomecánica a nivel Licenciatura en la Facultad de Ciencias y Técnicas de las Actividades Deportivas y de Salud de la Universidad de Poitiers (Francia) durante sus estudios de Doctorado. En el 2008 realizó una estancia como Ingeniero Asistente para el grupo "Automatizaciones GARCO, integrador de sistemas Adept Robotics en Monterrey, N.L.. Durante sus estudios de Licenciatura y Maestría (2005-2009), trabajó como maestro de Tenis por honorarios para Poitiers Etudiants Club (Francia).