



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



JAVIER PLIEGO JIMENEZ

Datos Generales

Nombre: JAVIER PLIEGO JIMENEZ

Máximo nivel de estudios: LICENCIATURA

Antigüedad académica en la UNAM: 4 años

Nombramientos

Último: PROFESOR ASIGNATURA A TP No Definitivo
Facultad de Ingeniería
Desde 01-05-2016 hasta 15-04-2017

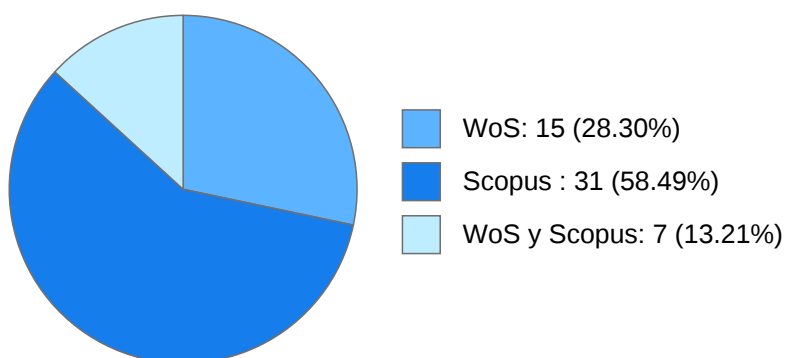
Estímulos, programas, premios y reconocimientos

SNI I 2022 - 2023
SNI C 2018 - 2021

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

DOCUMENTOS EN REVISTAS

Histórico de Documentos



#	Título	Autores	Revista	Año
1	On the attitude consensus of rigid bodies using exponential coordinates	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sidón-Ayala M. et al.	CONTROL ENGINEERING PRACTICE	2025
2	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
3	Adaptive and Robust Control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
4	Bilateral Teleoperation	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
5	Dynamics of Rigid Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
6	Mathematical Background	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022
7	Robot Networks	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in Electrical Engineering	2022

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

8	The Robot CRS 255	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
9	The Robot CRS 465	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
10	Velocity Observer Design	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
11	A General Overview of Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
12	Common Control Approaches for Robot Manipulators	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
13	Force Control	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
14	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
15	Preface	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
16	The Geomagic Touch Haptic Device	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ IVAN ALEJANDRO GUTIERREZ GILES JAVIER PLIEGO JIMENEZ	Lecture Notes in 2022 Electrical Engineering
17	Master-slave synchronization of a planar 2-DOF model of robotic leg	JAVIER PLIEGO JIMENEZ Ramírez-Ramírez R. Arellano-Delgado A. et al.	Nonlinear 2021 Dynamics and Systems Theory
18	Adaptive tracking control for quadrotors without linear velocity measurements	JAVIER PLIEGO JIMENEZ Hirata-Acosta J. Cruz-Hernández C.	IFAC 2020 PAPERSONLINE
19	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
20	Finite-time control for rigid robots with bounded input torques	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ MAURO GILBERTO LOPEZ RODRIGUEZ	CONTROL 2020 ENGINEERING PRACTICE

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

21	Experimental Results on the Robust and Adaptive Control of Robot Manipulators without Velocity Measurements	MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ JAVIER PLIEGO JIMENEZ Romero J.G.	IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY	2020
22	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
23	Dexterous Remote Manipulation by Means of a Teleoperation System	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Cruz-Hernández C.	Robotica	2019
24	Dexterous robotic manipulation via a dynamic sliding mode force/position control with bounded inputs	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sánchez-Sánchez P.	IET CONTROL THEORY AND APPLICATIONS	2019
25	Telemanipulation of cooperative robots: a case of study	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL	2018
26	Control algorithms for the emergence of self-organized behaviours in swarms of differential-traction wheeled mobile robots	JAVIER PLIEGO JIMENEZ Martínez-Clark R. Cruz-Hernández C. et al.	INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS	2018
27	On the adaptive control of cooperative robots with time-variant holonomic constraints	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF ADAPTIVE CONTROL AND SIGNAL PROCESSING	2017
28	A centralized hybrid position/force controller for cooperative robots with bounded torque inputs	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ Sánchez-Sánchez, P.	IEEE International Conference on Control and Automation ICCA	2017
29	Adaptive position/force control for robot manipulators in contact with a rigid surface with uncertain parameters	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL	2015



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



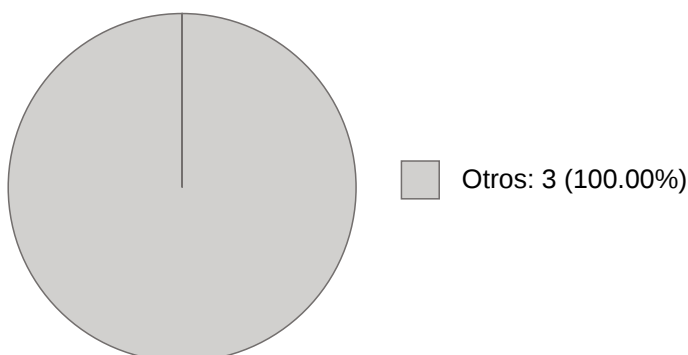
JAVIER PLIEGO JIMENEZ

30	Quaternion-based adaptive control for trajectory tracking of quadrotor unmanned aerial vehicles	JAVIER PLIEGO JIMENEZ	INTERNATIONAL JOURNAL OF ADAPTIVE CONTROL AND SIGNAL PROCESSING
31	Trajectory tracking of wheeled mobile robots using only Cartesian position measurements	JAVIER PLIEGO JIMENEZ Martínez-Clark R. Cruz-Hernández C. et al.	Automatica

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

LIBROS Y CAPITULOS CON ISBN

Obras con registro ISBN



#	Título	Autores	Alcance	Año	ISBN
1	Chaotic velocity profile for surveillance tasks using a quadrotor	JAVIER PLIEGO JIMENEZ Montanez-Molina C. Cruz-Hernandez C.	Conferenc e Paper	2021	9781665436434
2	Orientation and velocity observers for unicycle mobile robots	JAVIER PLIEGO JIMENEZ Martinez-Clark R. Cruz-Hernandez C.	Conferenc e Paper	2019	9783907144008
3	Adaptive position/force control for robot manipulators in contact with a rigid surface with unknown parameters	JAVIER PLIEGO JIMENEZ MARCO ANTONIO ARTEAGA PEREZ	Proceedin gs Paper	2015	9783952426937



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



JAVIER PLIEGO JIMENEZ

PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS

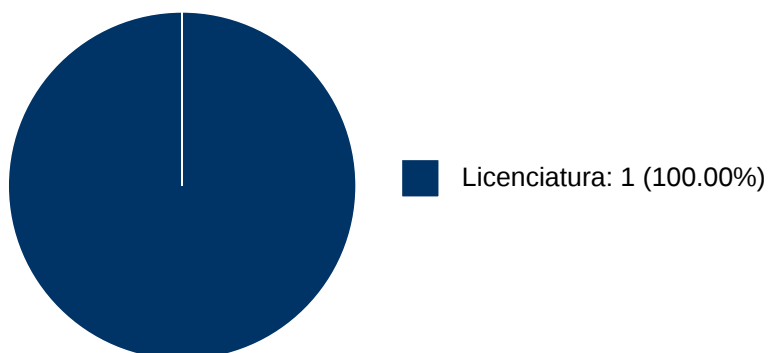
No se encuentran registros en la base de datos de SISEPRO asociados a:

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

PARTICIPACIÓN EN TESIS

Histórico de Colaboraciones en Tesis

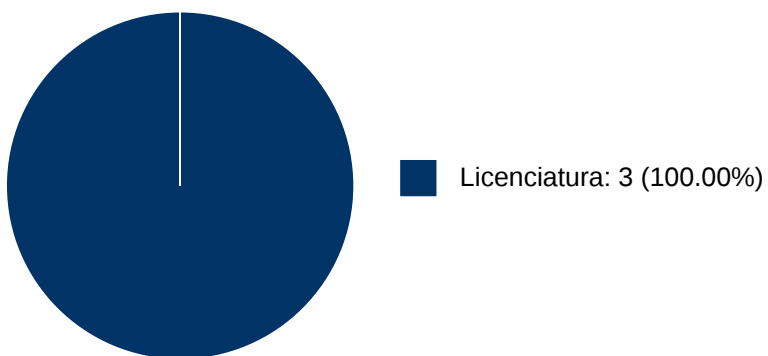


#	Título del documento	Tipo de Tesis	Sinodales	Autores	Entidad	Año
1	Diseño, modelado y control de prototipos didácticos	Tesis de Licenciatura	JAVIER PLIEGO JIMENEZ,	Laguna Martínez, Israel,	Facultad de Ingeniería,	2015

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

DOCENCIA IMPARTIDA

Histórico de docencia



#	Nivel titulación	Asignatura	Entidad	Alumnos	Semestre
1	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	19	2017-1
2	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	13	2016-2
3	Licenciatura	CONTROL DE ROBOTS INDUSTRIALES	Facultad de Ingeniería	12	2016-1



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



JAVIER PLIEGO JIMENEZ

PATENTES

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

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

JAVIER PLIEGO JIMENEZ

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