

Nombre del profesor:	Juan Manuel Jacinto Villegas	SNI/Nivel	Si - Nivel I
Grado e institución que lo otorga:	PhD in Emerging Digital Technologies Scuola Superiore Sant Anna, Italy	PRODEP	No
Lugar de adscripción:	Cátedras CONACYT		
Cuerpo académico y LGAC:	Dinámica de Sistemas y Control Sistemas Dinámicos		
Redes de investigación:			
Producción científica:	<p>Publicaciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Castro Martínez C., Ávila-Vilchis J.C., Jacinto-Villegas J.M., Saldivar B., Vilchis-González A.H., “Sliding mode control for the regulation problem of an aerodynamic angular system: experimental platform and validation”, International Journal of Control Automation and Systems. Aceptado, a publicarse en 2021. • Sánchez-Fontes, E., Avila Vilchis, J. C., Vilchis-González, A. H., Saldivar, B., Jacinto-Villegas, J. M. y Martínez-Mendez, R., “New Stable by Construction Autonomous Aerial Vehicle: Configuration and Dynamic Model”, Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, Vol. 17, Núm. 3, 2020. • Jacinto-Villegas, J. M., Portillo-Rodríguez O., Martínez-Méndez, R., Vilchis-González, A. H., Daza-Merino C. A., Avila Vilchis, J. C., “Sistema para control de posición basado en Rapid Control Prototyping (RCP) usando Simulink y SWB32”, Sociedad Mexicana de Inteligencia Artificial, Komputer Sapiens, ISSN 2007-0691, Año XI, Vol. III, pp. 11-15, diciembre 2019. • Avizzano A., Tripicchio P., Ruffaldi E., Filippeschi A., Jacinto-Villegas J. M., “Real-Time Embedded Vision System for the Watchfulness Analysis of Train Drivers”, IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, pp. 1-11, 2019. • Filippeschi A., Brizzi F., Ruffaldi E., Jacinto-Villegas J. M., Landolfi L., Avizzano C. A., “Evaluation of Diagnostician user interface aspects in a virtual reality-based tele-ultrasonography simulation”, Advanced Robotics, ISSN: 0169-1864, pp. 1-13, 2019. <p>Publicaciones en conferencia:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Jacinto-Villegas J.M., “Design considerations in wearable haptic interfaces to improve human-machine interaction”, World Congress on Artificial Intelligence and Robotics Research held during October 26 - 27, 2020 in Webinar 		



	Patentes Otorgadas: <ul style="list-style-type: none">• Sistema innovativo di visione e di assistenza all'Agente di Condotta nel settore ferroviario N. 102018000005222, 2020.
Tesis dirigidas:	Bioingeniería Médica <ul style="list-style-type: none">• Dirección de tesis - Desarrollo de un Sistema de Rehabilitación de miembro superior en un Ambiente Virtual para la recuperación de la movilidad después de un accidente cerebrovascular y fracturas, Monserrat Ríos Hernández, concluida 2020. Maestría en Ingeniería con área terminal en Mecánica <ul style="list-style-type: none">• Codirección de tesis - Experimental de un Control por Modos Deslizantes para un Sistema Aerodinámico Angular, Christian Castro Martínez, concluida 2020.
Proyectos de investigación:	<ul style="list-style-type: none">• 2020. Diseño de un robot movilizador suave para asistencia y rehabilitación del miembro superior, UAEM, Colaborador.• 2019. Desarrollo de un sistema Robótico de menor costo para rehabilitación de miembro superior del brazo en pacientes que han sufrido Accidentes Cerebrovasculares utilizando un Ambiente Virtual didáctico, UAEM, Corresponsable.
Reconocimientos obtenidos:	
Movilidad Estancias de investigación	<ul style="list-style-type: none">• Postdoctoral research fellow, Perceptual Robotics Laboratory at Scuola Superiore Sant' Anna, Abril 2017 – Junio 2018• Estancia Académica, TACTIP Force Sensor. Development and integration of a force sensor based on Stereo Vision System, Bristol Robotics Laboratory, mayo-octubre 2016.• Estancia Académica, Desarrollo del Lazo de control de un Robot Exoesqueleto de mano enfocado a rehabilitación motriz superior, Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del Instituto Politécnico Nacional (CINVESTAV), mayo-junio 2012.