



Dr. Andrés Blanco Ortega



E-mail: andres.bo@cenidet.tecnm.mx

Teléfonos: 01 (777) 362 - 7770

Extensión: 1410

Orcid: 0000-0002-0088-6863

Researchgate: www.researchgate.net/profile/A_Blanco-Ortega

Google:

<https://scholar.google.com.mx/citations?user=a86bF7wAAAAJ&hl=es>

Núm. de Registro de Publons: AAB-2430-2020

Núm. de Registro de Scopus: 181008-000428

Grados Académicos

- Doctor en Ciencias en Ingeniería Eléctrica – Mecatrónica (2004) (Maestría y Doctorado). Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del IPN.
- Maestro en Ciencias en Ingeniería Mecánica – Diseño Mecánico (2001). Tecnológico Nacional de México / Centro Nacional de Investigación y Desarrollo Tecnológico.
- Ingeniero Electromecánico (1995). Tecnológico Nacional de México / Instituto Tecnológico de Zacatepec.

Línea de Especialización

- Diseño mecatrónico.
- Robótica de rehabilitación.
- Control Activo de Vibraciones
- Biomecatrónica

Aspectos Relevantes

- Nivel 1 del Sistema Nacional de Investigadores.
- Perfil Deseable por el PRODEP
- IEEE Senior Member
- Miembro Honorífico del Sistema Estatal de Investigadores

Productos relevantes

- Blanco-Ortega, A.; Vázquez-Sánchez, L.; Adam-Medina, M.; Colín-Ocampo, J.; Abúndez-Pliego, A.; Cortés-García, C.; García-Beltrán, C.D. A Robust Controller for Upper Limb Rehabilitation Exoskeleton. Appl. Sci. 2022, 12, 1178. <https://doi.org/10.3390/app12031178>.



Interior Internado Palmira S/N, Col. Palmira, C. P. 62490, Cuernavaca, Morelos

Tel. 01 (777) 3627770, ext. 4101, e-mail: dir_cenidet@tecnm.mx tecnm.mx | cenidet.tecnm.mx





- Guzmán-Valdivia, C.H.; Madrigal-López, O.; Désiga-Orenday, O.; Talavera-Otero, J.; Brizuela-Mendoza, J.A.; Chávez-Olivares, C.A.; Cruz-Domínguez, O.; Blanco-Ortega, A.; Berumen-Torres, J.A.; Gómez-Becerra, F.A. Design, Development and Control of a Therapeutic Robot Incorporating Aquatic Therapy for Ankle Rehabilitation. *Machines* 2021, 9, 254. <https://doi.org/10.3390/machines9110254>.
- Alcudia-Zacarías, E., Abúndez-Pliego, A., Mayén, J., Colín-Ocampo, J., Blanco-Ortega, A., & Alcocer-Rosado, W. M. (2020). Experimental Assessment of Residual Integrity and Balanced Mechanical Properties of GFRP/CFRP Hybrid Laminates under Tensile and Flexural Conditions. *Applied Composite Materials*, 27(6), 895-914. <https://doi.org/10.1007/s10443-020-09839-x>.
- J. G. Mendoza Larios, Eduardo Barredo, Jorge Colín, A. Blanco Ortega, M. Arias Montiel, Jan Mayén. (2020) Computational Platform for the Analysis and Simulation of Rotor Bearing Systems of Multiple Degrees of Freedom. *Revista Internacional de Métodos Numéricos para Cálculo y Diseño en Ingeniería*. 10.23967/j.rimni.2020.08.001
- Ruiz-Hidalgo, Norma C; Blanco-Ortega, Andres; Abundez Pliego, Arturo; Colin-Ocampo, Jorge; Alcocer Rosado, Wilberth M. (2019) The inverse dynamic model of a three-revolute-prismatic-spherical parallel robot based on Lagrange method is presented. *International Journal of Advanced Robotic Systems - SAGE Journals* (pags. 1-12), REINO UNIDO; ISSN: 1729-8814; <https://doi.org/10.1177/1729881419841533>.
- Guzmán CH, Carrera JL, Durán HA, Berumen J, Ortiz AA, Guirette OA, Arroyo A, Brizuela JA, Gómez F, Blanco A, Azcaray HR, Hernández M. (2018) Implementation of Virtual Sensors for Monitoring Temperature in Greenhouses Using CFD and Control. *Sensors (Basel)*. 19(1):60. doi: 10.3390/s19010060. PMID: 30586913; PMCID: PMC6339024.
- Patente No. 353502 (2017): Dispositivo rehabilitador de tobillos lesionados, Gómez Becerra, Fabio Abel; Blanco-Ortega, Andrés.

Conferencias nacionales/internacionales

- 2021 Control Numérico en Sistemas de Rehabilitación. 6º Congreso Internacional de Ingenierías. Tecnológico Nacional de México/Instituto Tecnológico de Milpa Alta II.
- 2021 Simulación de prototipos virtuales. 1er. Congreso Internacional y 7mo. Congreso Nacional de Ingeniería y Tecnologías para el Desarrollo Sustentable. Instituto Tecnológico Superior del Occidente del Estado de Hidalgo
- 2021 Sistemas Robóticos para Rehabilitación. 9º. Congreso Tecnoforum 2021 en el marco del XLVI Aniversario del Instituto Tecnológico de Parral.

Proyectos de investigación

- 2020. Identificación Algebraica en Línea de Desbalances Múltiples en un Sistema Rotor Asimétrico-Cojinete. Proyecto financiado por el TecNM.
- 2019. *Diseño y construcción de un rehabilitador de cadera con sistema de control numérico*. Proyecto financiado por el TecNM.
- 2017. Diseño y construcción de una prótesis transfemoral activa. Proyecto financiado por el TecNM.

