

## **CURRICULUM RESUMIDO**



### **JUAN HUMBERTO SOSSA AZUELA**

El Dr. Juan Humberto Sossa Azuela es de Ingeniero en Comunicaciones y Electrónica por la Universidad de Guadalajara en 1981. Obtuvo los grados de Maestro en Ciencias con especialidad en Ingeniería Eléctrica en el Centro de Investigación y de Estudios Avanzados del IPN en 1987 y de Doctor del Instituto Politécnico de Grenoble, Francia en 1992.

El Dr. Sossa es profesor Titular del Laboratorio de Robótica y Mecatrónica del Centro de Investigación en Computación del I.P.N.

Es miembro del Sistema Nacional de Investigadores nivel 3 y de la Academia Mexicana de Ciencias desde 1997.

Fue Editor en Jefe de la Revista Computación y Sistemas, indexada por el CONACYT de 2006 a 2011.

Fue Presidente de la Sociedad Mexicana de Inteligencia Artificial de 2002 a 2004.

Ha organizado más de 20 congresos relacionados con las Ciencias de la Computación, la Informática y la Inteligencia Artificial.

Ha sido miembro de la Comisión de evaluación del área VII del Sistema Nacional de Investigadores. Fue miembro de la Comisión Dictaminadora Externa del CIMAT y del CIDECI y de la Comisión Externa de Evaluación del INAOE. Es miembro de la Comisión Dictaminadora Externas del CICESE.

Es autor y coautor de tres libros y de más de 250 artículos en revistas, libros y congresos nacionales e internacionales.

Entre los reconocimientos más importantes que con los que ha sido galardonado destacan el Premio a la Investigación en el IPN en 1997, 1999, 2005 y 2008, el Diploma a la Investigación por el IPN en 2000, la Presea Lázaro Cárdenas en su categoría de investigador en 2001 y el Galardón Honorífico Universitario "Enrique Díaz de León" de la Universidad de Guadalajara 2008, el Premio de Ingeniería de la Ciudad de México 2011 y el certificado como coautor de una "nueva conceptualización en el proceso de segmentación de imágenes", en 2012 por la Agencia de Energía Nuclear y Tecnologías de Avanzada (AENTA), de Cuba.

Sus intereses son el análisis de imágenes y redes neuronales y sus aplicaciones en el control de robots, la recuperación de información y el reconocimiento de patrones en general.