

Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA	24/02/2020
----------------------	------------

Nombre y apellidos	José María Armingol Moreno		
DNI/NIE/pasaporte		Edad	
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	K-6816-2014	
	Código Orcid	0000-0002-3353-9956	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad Carlos III de Madrid		
Dpto./Centro	Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática		
Dirección	C. Butarque 15, 28911 Leganés (Madrid)		
Teléfono	916245926	correo electrónico	armingol@ing.uc3m.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	21/7/2012
Espec. cód. UNESCO	1203.05, 1203.06, 1203.22, 1203.25, 2209.90, 3304.05, 3304.17, 3311.01, 3311.02, 3311.14		
Palabras clave	Sistemas inteligentes de transporte, robótica móvil, visión por computador, tiempo real, tecnologías de la automatización		

A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniería Industrial	Universidad Politécnica de Madrid	1992
Doctorado en Ingeniería Industrial	Universidad Carlos III de Madrid	1997

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica

Tramos investigadores con evaluación positiva: 4 (1994-1999) (2000-2005) (2006-2011) (2012-2017).
 Tramos investigadores de transferencia de conocimiento e innovación con evaluación positiva: 1 (2011-2016).
 Tramos docentes con evaluación positiva: 5 (1993-1997) (1998-2002) (2003-2007) (2008-2012) (2013-2017).
 Número de tesis dirigidas en los últimos 10 años: 12
 Coautor de 50 publicaciones indexadas en el JCR - 20 en el primer cuartil
 Web of Science: Número de citas últimos cinco años: 760 – Número de citas totales: 1377 – H = 18
 Google Scholar: Número de citas últimos cinco años: 1943 – Número de citas totales: 3821 – H = 33

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

José María Armingol Moreno es desde el año 2012 Catedrático de Universidad en el Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad Carlos III de Madrid. Su trayectoria investigadora se ha centrado en el desarrollo de sistemas de percepción sensorial basados en visión por computador y tecnología láser entre otras, con el objetivo de diseñar sistemas de asistencia a la conducción y guiado de plataformas robotizadas.

La actividad investigadora la ha llevado a cabo en el marco de los 26 proyectos de investigación en los que ha participado como investigador, en 14 de ellos como investigador principal, todos ellos con financiaciones con cargo a la Unión Europea, Plan nacional, Comunidades Autónomas y otros organismos públicos o privados sometidos a evaluación externa. Ha participado en 35 proyectos vinculados a la transferencia de conocimiento al sector productivo, siendo en 21 de ellos el investigador responsable; es además coautor de una patente, otras tres en fase de solicitud y responsable de varios cursos de formación para personal cualificado.

Como resultado de esta actividad investigadora, el Prof. Armingol tiene reconocidos cuatro sexenios de investigación correspondientes a los períodos 1994-1999, 2000-2005, 2006-2011 y 2012-2017 (Coeficiente relativo del 100%), y un sexenio de transferencia de conocimiento e innovación (2011-2016). Ha publicado 50 artículos en revistas indexadas en el JCR. Así mismo, es coautor de más de cien ponencias en Congresos Internacionales y Nacionales.

Junto a otros profesores forma en 2005 el Grupo de Investigación "Laboratorio de Sistemas Inteligentes" que dirige desde su fundación y que cuenta en la actualidad (septiembre de 2019) con 31

investigadores. Ha dirigido un total de 14 tesis doctorales y en la actualidad es editor de las revistas científicas: ISNR Robotics, Journal of Physical Agents y Securitas Vialis.

En el año 2014 fue reconocido con el Premio Fundación Eduardo Barreiros en la VIII Edición de los Premios al mejor Trabajo de Investigación científico relacionado con el sector de la automoción: “Sistema integrado de evitación automática de colisiones”.

El prof. Armingol ocupó el cargo de Vicerrector Adjunto de Estudiantes entre los años 2009 y 2015.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES *(ordenados por tipología)*

C.1. Publicaciones

Autores (p.o. de firma): A. de la Escalera; J. M^a Armingol; M. Mata

Título: Traffic Sign Recognition and Analysis for Intelligent Vehicles

Ref. revista: Image and Vision Computing (JCR (Q1) – Índice de impacto 2003: 1,169). Volumen: 11 N° 3 Páginas, inicial: 247 final: 258 Fecha: 2003

Editorial: Elsevier (Holanda). ISSN: 0262-8856 -- DOI: 10.1016/S0262-8856(02)00156-7

Autores (p.o. de firma): A. de la Escalera; J. M. Armingol; J. M. Pastor; F. J. Rodríguez

Título: Visual sign information extraction and identification by deformable models for intelligent vehicles

Ref. revista: IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems (JCR (Q1) – Índice de impacto 2004: 1,104). Volumen: 5, N° 2 Páginas, inicial: 57 final: 68 Fecha: 2004

Editorial: IEEE (EEUU). ISSN: 1524-9050 -- DOI: 10.1109/TITS.2004.828173

Autores (p.o. de firma): J. M. Armingol, A. de la Escalera, C. Hilario, J. M. Collado, J. P. Carrasco, M. J. Flores, J. M. Pastor, F^o J. Rodríguez

Título: IVVI: Intelligent Vehicle based on Visual Information

Ref. revista: Robotics and Autonomous Systems (JCR (Q3) – Índice de impacto 2007: 0.633). Volumen: 55, N° 12 Páginas, inicial: 904 final: 916 Fecha: 2007

Editorial: Elsevier (Holanda). ISSN: 0921-8890 -- DOI: 10.1016/j.robot.2007.09.004

Autores (p.o. de firma): F. Jiménez, J. E. Naranjo, F. García, J. M. Armingol

Título: Can Low-cost Road Vehicles Positioning Systems Fulfil Accuracy Specifications of New ADAS Applications?

Ref. revista: Journal of Navigation (JCR (Q1) – Índice de impacto 2011: 0.613). Volumen: 64, N° 2 Páginas, inicial: 251 final: 264 Fecha: 2011

Editorial: Cambridge (Reino Unido). ISSN: 0373-4633 -- DOI: 10.1017/S0373463310000408

Autores (p.o. de firma): G.A. Peláez, M.R. Muñoz, J.M. Armingol, A. de la Escalera, J.J. Muñoz, W. van Bijsterveld, J.A. Bolaño

Título: Detection and Classification of Road Signs for Automatic Inventory Systems using Computer Vision

Ref. revista: Integrated Computer-Aided Engineering (JCR (Q1) – Índice de impacto 2012: 3.370). Volumen: 19, N° 3 Páginas, inicial: 285 final: 298 Fecha: 2012

Editorial: IOS Press (Holanda). ISSN: 1069-2509 – DOI: 10.3233/ICA-2012-0404

Autores (p.o. de firma): D. Olmeda, C. Premebida, U. Nunes, J.M. Armingol, A. de la Escalera

Título: Pedestrian Detection in Far Infrared Images

Ref. revista: Integrated Computer-Aided Engineering (JCR (Q1) – Índice de impacto 2013: 4,667). Volumen: 20, N° 4 Páginas, inicial: 347 final: 360 Fecha: 2013

Editorial: IOS Press (Holanda). ISSN: 1069-2509 – DOI: 10.3233/ICA-130441

Autores (p.o. de firma): G. Peláez, F. García, J. M. Armingol, A. de la Escalera

Título: Driver Monitoring Based on Low-Cost 3D Sensor

Ref. revista: IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems (JCR (Q1) – Índice de impacto 2013: 2,472). Volumen: 15, N° 4 Páginas, inicial: 1855 final: 1862 Fecha: 2014

Editorial: IEEE ISSN: 1524-9050 -- DOI: 10.1109/TITS.2014.2332613

Autores (p.o. de firma): F. García, D. Martín, A. de la Escalera, J. M. Armingol
Título: Sensor Fusion Methodology for Vehicle Detection
Ref. revista: IEEE Intelligent Transportation Systems Magazine (JCR (Q1) – Índice de impacto 2017: 3,019). Volumen: 9 (1) Páginas, inicial: 123 final: 133 Fecha: 2017
Editorial: IEEE ISSN: 1939-1390 -- DOI: 10.1109/MITS.2016.2620398

Autores (p.o. de firma): Ahmed Hussein, Pablo Marín-Plaza, Fernando García, José María Armingol
Título: Hybrid Optimization-Based Approach for Multiple Intelligent Vehicles Requests Allocation
Ref. revista: Journal of Advanced Transportation (JCR (Q2) – Índice de impacto 2018: 1,983)
Volumen: 2018 ID: 2493401 Páginas: 11 Fecha: 2018

Autores (p.o. de firma): A. Al-Kaff, A. De La Escalera, J. M. Armingol
Título: A Vision-Based Navigation System for Unmanned Aerial Vehicles (UAVs)
Ref. revista: Integrated Computer-Aided Engineering (JCR (Q1) – Índice de impacto 2018: 4,904)
Volumen: 26 Páginas, inicial: 297 final: 310 Fecha: 2019
Editorial: IOS Press ISSN: 1069-2509 -- DOI: 10.3233/ICA-190601

C.2. Proyectos

Título del proyecto: Fusión Sensorial para el Análisis de Maniobras en Entornos Urbanos para ADAS
Entidad financiadora: CICYT
Referencia: TRA2010-20225-C03-01 - Duración, desde: 2011 hasta: 2014
Investigador principal: José María Armingol Moreno

Título del proyecto: Desarrollo de un Sistema Integral de Detección de Trenes, Roturas de Carril y otras Aplicaciones Ferroviarias basado en la Interpretación Inteligente de las Vibraciones Transmitidas por los Carriles
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Referencia: IPT-2012-0044-370000 - Duración, desde: 2012 hasta: 2014
Investigador principal: José María Armingol Moreno

Título del proyecto: Sistema Avanzado de Asistencia a la Conducción para Entornos Interurbanos: Percepción del Entorno y Simulación
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Referencia: TRA2013-48314-C3-1-R - Duración, desde: 2014 hasta: 2016
Investigador principal: José María Armingol Moreno

Título del proyecto: Sistema robotizado inteligente de precisión y alto rendimiento para guiado automático de bateo y optimización de construcción y mantenimiento de vía férrea, basado en visión artificial y fusión de sensores
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Referencia: RTC-2014-2313-4 - Duración, desde: 2014 hasta: 2016
Investigador principal: José María Armingol Moreno

Título del proyecto: Seguridad de los vehículos Automóviles, por un Transporte Inteligente, Eficiente y Seguro
Entidad financiadora: Comunidad de Madrid
Referencia: S2013/MIT-2713 - Duración, desde: 2014 hasta: 2018
Investigador principal: José María Armingol Moreno

Título del proyecto: Vehículo ultraligero no tripulado desplazable sobre carriles para labores automáticas de inspección, mantenimiento y vigilancia de vía e infraestructura ferroviaria con posicionamiento y comportamiento inteligente mediante computadores y sensores.
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Referencia: RTC-2015-3953-4, Duración, desde: 2015 hasta: 2017
Investigador principal: José María Armingol Moreno

Título: Integración de Sistemas Cooperativos para Vehículos Autónomos en Tráfico Compartido: Análisis del Entorno de Conducción

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Referencia: TRA2016-78886-C3-1-R - Duración, desde: 2017 hasta: 2019
Investigador principal: José María Armingol Moreno

Título: Enhanced Neutralization of explosive Threats Reaching across the Plot (ENTRAP)
Entidad financiadora: UE (H2020-SEC-2016-2017-1)
Referencia: SEC-08/11/12-FCT-2016 - Duración, desde: 2017 hasta: 2019
Investigador principal: María Henar Miguélez

Título del proyecto: Seguridad de Vehículos para una Movilidad Inteligente, Sostenible, Segura e Integradora
Entidad financiadora: Comunidad de Madrid
Referencia: P2018/EMT-4362 - Duración, desde: 2019 hasta: 2022
Investigador principal: José María Armingol Moreno

C.3. Contratos, méritos tecnológicos o de transferencia

Título del proyecto: Sistema inteligente de auscultación vial e inventario
Empresa financiadora: GEOTECNIA Y CIMENTOS S.A., Duración: 2009-2010
Investigador responsable: José María Armingol Moreno

Título del proyecto: Obtención de datos de inventario semi-automático
Empresa financiadora: GEOTECNIA Y CIMENTOS S.A., Duración: 2013-2014
Investigador responsable: José María Armingol Moreno

Título del proyecto: Proyecto de Viabilidad de la comunicación entre el Bus CAN de un vehículo específico con un dispositivo de adquisición de datos móviles
Empresa financiadora: SERCORE TECH, S.L., Duración: 2014-2015
Investigador responsable: Fernando García Fernández

Título del proyecto: Desarrollo de un nuevo sistema de monitorización del tráfico vehicular.
Empresa financiadora: VALORIZA, Duración: 2017-2019
Investigador responsable: José María Armingol Moreno

C.4. Patentes

Co-inventor de 4 patentes, tres de ellas en fase de revisión en la actualidad.

Título: Sistema de control de una óptica motorizada de distancia focal variable.
Título: Sistema y método de estimación de aproximación de trenes y detección de roturas de carril.
Título: A System and a Method for Surface Aerial Inspection.
Título: Vehículo ferroviario no tripulado, sistema y procedimiento para la inspección de infraestructura y superestructura ferroviaria.

C.5. Otros

Premio Extraordinario de Doctorado de la Universidad Carlos III de Madrid a la mejor Tesis Doctoral en el programa de Tecnologías Industriales del año 1997.

Best Student Paper Award por los trabajos “Automatic Obstacle Classification Using Laser and Camera Fusion”, presentado en el International Conference on Vehicle Technology and Intelligent Transport Systems de 2015 y “Autonomous Indoor Navigation of Low Cost Quadcopters”, presentado en el 10th IEEE International Conference on Service Operations and Logistics and Informatics de 2015. Premio INFAIMON al mejor trabajo de investigación en visión por computador en las Jornadas de Automática 2017.

Miembro del Comité de Expertos de Evaluación del Programa ACADEMIA (Septiembre 2009 - actualidad). Miembro de la Comisión de Acreditación EUR-ACE® del Programa ACREDITA PLUS (Mayo 2016-).

Curriculum Vitae

Nombre: M. DOLORES BLANCO ROJAS

Fecha: 25/02/2020

Apellidos: Blanco Rojas

Nombre: Maria Dolores

Situación profesional actual

Organismo: Universidad Carlos III de Madrid
Facultad, Escuela o Instituto: Escuela Politécnica Superior
Depto./Secc./Unidad estr.: Dpto de Ingeniería de Sistemas y Automática
Dirección postal: c/Butarque, 15 - Leganés 28911 - Madrid
Correo electrónico: dblanco@ing.uc3m.es

Categoría profesional: Prof.Titular de Universidad
Dedicación A tiempo completo

Fecha de inicio: 1/03/2006

Líneas de investigación

Dispositivos Robóticos para Rehabilitación
Planificación de Trayectorias y Sistemas de Navegación basados en sensores para Manipuladores Móviles
Control Coordinado de Manipuladores Móviles.
Sistemas de Control
Manipulación Remota para instalaciones de Fusión

Formación Académica

Titulación Superior	Centro	Fecha
Lcda. Ciencias Físicas (Electrónica)	Universidad Complutense Madrid	de Septiembre de 1992

Doctorado	Centro	Fecha
Doctorado en CC. Físicas (Doctorado en Mecatrónica)	Universidad Carlos III de Madrid	3-Julio-2002

Idiomas (R = regular, B = bien, C = correctamente)

Idioma	Habla	Lee	Escribe
Inglés	B	C	B
Francés	B	C	B

Actividades anteriores de carácter científico profesional

Puesto	Institución	Fechas
Becaria F.P.I. del M.E.C.	Universidad Carlos III	1/01/1996 al 1/03/1999
Prof. Ayudante Esc. Universitaria	Universidad Carlos III	1/03/1999 al 2/04/2001
Prof. Ayudante Universidad 1er Periodo	Universidad Carlos III	3/04/2001 al 1/08/2002
Prof. Ayudante Doctor	Universidad Carlos III	2/08/2002 -28/02/2006

Proyectos de I+D como investigador principal

1.

Proyecto: **Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación**
(DPI2016-75346-R)

Duración: 30/12/2016 a 29/12/2019

Entidad Financiadora: MINISTERIO DE ECONOMIA, INDUSTRIA Y COMPETITIVIDAD

Investigador responsable: Dolores Blanco

2.

Proyecto: **Proyecto Músculos artificiales**

Duración: 05/05/2016 a 31/12/2017

Entidad Financiadora: ARQUIMEA INGENIERÍA, S.L.

Investigador responsable: Dolores Blanco

3.

Proyecto: **Especificación Técnica de un curso de Conocimientos Básicos de Programación de MHCN.**

Duración: 29/04/2016 a 29/07/2016

Entidad Financiadora: AIRBUS

Investigador responsable: Dolores Blanco

4.

Proyecto: **Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación de MHCN.**

Duración: 15/01/2016 a 30/03/2016

Entidad Financiadora: AIRBUS

Investigador responsable: Dolores Blanco y Alberto Jardón

5.

Proyecto: **Coplanaridad cabezal-detector.**

Duración: 10/04/2015 a 09/07/2015

Entidad Financiadora: SIEMENS, S.A

Investigador responsable: Dolores Blanco

6.

Proyecto: **“Estudio de algoritmos de control antibalanceo en un entorno de realidad virtual para un puente grúa del Laboratorio de Manipulación Remota de Technofusión”.**

Proyecto Propio Universidad Carlos III de Madrid

Duración: 01/09/2009 a 01/03/2010

Investigador responsable: Dolores Blanco

Participación en Proyectos de I+D financiados en Convocatorias públicas.

1.

Proyecto: **“Robot Multifuncional Auto-Portable dotado de Movilidad en Entornos Complejos (ROMA)”**. MEC, Plan Nacional I+D (ref TAP95-0088)

Duración: 1996 -1999 Investigador responsable: Carlos Balaguer

2.

Proyecto: **Sistema de Percepción y Modelado del entorno para vehículos autónomos en entornos exteriores**. MEC, Plan Nacional I+D (ref TAP97-0296)

Duración: 1997-2000 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

3.

Proyecto: **Manipulador Móvil Autónomo para Desarrollo de Operaciones en Entornos Difíciles (MANFRED)**. Ministerio de Educación y Cultura, Plan Nacional I+D+I (2000-2003)

Duración: 2000- 2003 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

4.

Proyecto: **“Rh-cero: Robot humanoide autónomo e inteligente para aplicaciones en los sectores industrial y de servicios”**. MEC, Plan Nacional I+D+I (2002-2005)

Duración: 2002-2005 Investigador responsable: Carlos Balaguer

5.

Proyecto: **Robot de Servicio Antropomórfico, Fiable y Seguro para operar en Entornos Humanos**. Ministerio de Ciencia y Tecnología DPI2003-01170

Duración: 1 año, 2004 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

6.

Proyecto: **“Integración de la planificación y control de interacciones basada en sensores para manipuladores móviles avanzados”**. M.E.yC. DPI2004-00594

Duración: 2004 -2007 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

7.

Proyecto: **“Robots de Servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en áreas metropolitanas (ROBOCITY2030)”**. COMUNIDAD DE MADRID

Duración: 2006 -2010 Investigador responsable: Carlos Balaguer

8.

Proyecto: **“HANDLE: Developmental pathway towards autonomy and dexterity in robot in-hand manipulation”**. COMISION EUROPEA

Duración: 2009 -2013 Investigador responsable: Mohamed Abderrahim

9.

Proyecto: **“Planificación coherente de trayectorias y adaptación evolutiva de tareas en manipuladores móviles”**. Ministerio de Ciencia y Tecnología

Duración: 2007 -2010 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

10.

Proyecto: **“Desarrollo del Programa de Actividades I+D Multidisciplinares de la Instalación Científico-Técnica Singular del Centro de Tecnologías para la Fusión”.**

Comunidad de Madrid

Duración: 2010 -2014

Investigador responsable: Luis García Gonzalo

11.

Proyecto: **“Dispositivos Híbridos Neuroprotésicos y Neurorobóticos para compensación funcional y rehabilitación (HYPER)”.** CONSOLIDER-INGENIO2010
Ministerio de Ciencia e Innovación.

Duración: 01/01/2010 - 16/12/2015

Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

Coordinador: José Luis Pons (CSIC)

12.

Proyecto: **“Técnicas de aprendizaje y planificación diestra para manipuladores móviles”.** Ministerio de Ciencia e Innovación

Duración: 01/01/2011 -31/12/2014

Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

13.

Proyecto: **“STAMAS: SMAs in Space. Artificial Muscles and other robotic applications”.**
COMISION EUROPEA

Duración: 2013 -2015

Investigador responsable: Luis Moreno

14.

Proyecto: **“Desarrollo de exoesqueletos robóticos para la rehabilitación de miembro superior”.** Ministerio de Economía y Competitividad

Duración: 01/01/2014 -30/06/2018

Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

15.

Proyecto: **“RoboCity2030-DIH-CM. Madrid Robotics Digital Innovation Hub.”.**

CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION

Duración: 01/01/2019 -31/12/2020

Investigador responsable: Carlos Balaguer

16.

Proyecto: **“LABYRINTH: Unmanned Traffic Management 3D Path Planning Technologies for Drone Swarm to Enhanced Safety and Security in Transport”.**

COMISION EUROPEA. Programa Horizon2020

Duración: 2020 -2023

Investigador responsable: Luis Moreno

Participación en contratos de I+D con Empresas y/o Administraciones

1.

Proyecto: Cátedra Peugeot para fomento de la Investigación en el Área de Ingeniería de Sistemas y Automática. Peugeot Citroën Automóviles S.A

Duración: 1998- 2003 Investigador responsable: Miguel Ángel Salichs

2.

Proyecto: Acuerdo Marco para el desarrollo de proyectos científico-técnicos conjuntos. Recreativos Franco S.A.

Duración: 1998 – 2002 Investigador responsable: Carlos Balaguer

3.

Proyecto: Asesoramiento para el proyecto “Boom Enhanced Visual System (BEVS)”. INDRA Sistemas, S.A.

Duración: 12 meses (2004) Investigador responsable: Luis E. Moreno

4.

Proyecto: Estudio Técnico para el desarrollo de un Dust Wiper para el proyecto Mars Science Laboratory – REMS. EADS Astrium CRISA.

Duración: 4 meses (2005-2006) Investigador responsable: Luis E. Moreno

5.

Proyecto: Robots Autónomos y Cooperantes (ROBAUCO). Fundación CARTIF y Fundación TEKNIKER.

Duración: 2007-2010 Investigador responsable: Luis E. Moreno

6.

Proyecto: Cátedra ARQUIMEDES. Arquimea Ingeniería S.L

Duración: 2009- 2013 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

7.

Proyecto: Estudio sobre el procedimiento de caracterización antiestática de productos ergonómicos. 3M ESPAÑA, S.A

Duración: (3 meses) 2009 Investigador responsable: Luis Moreno

8.

Proyecto: SEDUCE: Sistemas para la Detección de Explosivos en Infraestructuras y Centros Públicos. METRO DE MADRID S.A

Duración: 2008- 2011 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

9.

Proyecto: Nuevo precinto electrónico con supervisión remota vía satélite (proyecto eSEAL). EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.

Duración: 01/02/2010 a 30/06/2011 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

10.

Proyecto: Tecnologías para el combate integral contra incendios forestales y para la conservación de nuestros bosques - PROMETEO. EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Duración: 14/10/2010 a 29/05/2014 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

11.

Proyecto: SMAVida. ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.
Duración: 01/09/2014 a 31/08/2015 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

12.

Proyecto: Estimador de Estados. EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Duración: 20/10/2014 a 19/10/2015 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

13.

Proyecto: Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación y control de Robots – AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Duración: 28/11/2014 a 27/01/2015 Investigador responsable: Alberto Jardón Huete

14.

Proyecto: TECHNOFUSION(II)-CM. Desarrollo del Programa de actividades de I+D multidisciplinares del Centro de Tecnologías para la Fusión (TechnoFusión).
CAM-CONSEJERIA EDUCACION DIR. GRAL. UNIVERSIDADES E INVESTIGACION
Duración: 01/10/2014 a 30/09/2018
Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

15.

Proyecto: Investigación para la mejora competitiva del ciclo de perforación y voladura en minería y obras subterráneas, mediante la concepción de nuevas técnicas de ingeniería, explosivos, prototipos y herramientas avanzadas. (TUÑEL)
EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Duración: 28/07/2015 a 31/12/2019
Investigador responsable: Miguel Ángel Monge Alcázar

16.

Proyecto: Especificación Técnica curso robótica avanzada para ingenieros de proceso y soporte a taller, Robotics Training 2016
– AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Duración: 18/04/2016 a 29/07/2016 Investigador responsable: Alberto Jardón Huete

17.

Proyecto: Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación y control de Robots – AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Duración: 29/04/2016 a 29/07/2016
Investigador responsable: Concepción A. Monje Micharet

18.

Proyecto: Mecanismos Robóticos con Tecnologías SMA.

TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS APLICADAS A LA SALUD, SLU – TERAS

Duración: 20/12/2018 a 19/12/2021

Investigador Responsable: Luis E. Moreno Lorente

19.

Proyecto: Sistema de exoesqueleto desacoplado para carga y descarga de equipaje aeroportuario.

GESNAER CONSULTING S.L.N.E.

Duración: 01/10/2019 a 30/06/2021

Investigador Responsable: Luis Moreno y Dorin-Sabin Copaci

Publicaciones o Documentos Científico-Técnicos

Capítulos de libro

1.
[S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#). Advances in Robot Navigation . Chapter: Exploration and Mapping Using the VFM Motion Planner. http://www.intechopen.com/download/pdf/pdfs_id/16164. pp.81-98. ISBN: 978-953-307-346. I-Tech Education and Publishing. Viena. Austria. 2011.

2.
[M.L.Muñoz](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#); [S.Garrido](#). Robot Localization and Map Building. Chapter: Global Localization based on a Rejection Differential Evolution Filter. pp.5-32. ISBN: 978-953-7619-X. I-Tech Education and Publishing. Viena. Austria. 2009.

3.
[S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#). Mobile Robots. New Research.. Chapter: FM2: A REAL-TIME FAST MARCHING SENSOR-BASED MOTION PLANNER. pp.1-33. ISBN: 978-1-60456-651. Nova Science Publishers. 2008.

4.
[L.Moreno](#); [S.Garrido](#); [D.Blanco](#). Frontiers in Evolutionary Robotics. Chapter: An Evolutionary MAP Filter for Mobile Robot Global Localization. pp.197-208. ISBN: 978-3-902613-19. I-Tech Education and Publishing. Viena. Austria. 2008

5.
- S.Garrido; D.Blanco; L.Moreno; M.Abderrahim. Mobile Robotics; Perception & Navigation. Capítulo: Sensor-based Global Planning for Mobile Manipulators Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching. pp.0-0. ISBN: 3-86611-283-1. Advanced Robotic Systems International & Pro Verlag. 2006.

6.
C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada; L.Moreno. Innovations in Robot Mobility and Control. Capítulo: Voronoi-based outdoor traversable region modelling (pp.201-250). ISBN: 3-540-26892-8. Springer-Verlag. 2005.

7.
B.L.Boada; D.Blanco; C.Castejon; L.Moreno. Control and Learning in Robotic Systems. Capítulo: Voronoi-based Map learning and Understanding in Robotic Problems (pp.205-242). ISBN: 1-59454-356-9. Edited by Frank Columbus, Nova Science Publishers, Inc., New York. 2005.

Revistas (indexadas JCR)

1. D-S. Copaci, D. Blanco, A. Martín-Clemente and L. Moreno. "Flexible SMA Actuators for Soft Robotics: Modeling and Control". International Journal of Advanced Robotic Systems. <https://doi.org/10.1177/1729881419886747>. (Q4, Robotics en 2018)
2. D-S. Copaci, F. Martín, L. Moreno and D. Blanco. "SMA based elbow exoskeleton for rehabilitation therapy and patient evaluation". IEEE Access. (ISSN: 2169-3536), doi: 10.1109/ACCESS.2019.2902939. 2019. (Q1, Engineering, Electrical & Electronics en 2018).
3. A. Villoslada, C. Rivera, N. Escudero, F. Martín, D. Blanco, L. Moreno. "Hand Exo-Muscular System for assisting astronauts during Extravehicular Activities for Soft Robotics". Soft Robotics (ISSN: 2169-5172) Soft Robot. 2019 Feb; 6(1):21-37. doi: 10.1089/soro.2018.0020. Epub 2018 Nov 20. (Q1, Robotics en 2018)
4. D-S. Copaci, D. Serrano, L. Moreno and D. Blanco. "A High-Level Control Algorithm Based on sEMG Signalling for an Elbow Joint SMA Exoskeleton". Sensors (Special Issue Assistance Robotics and Biosensors) (ISSN: 1424-8220), Sensors (Basel). 2018 Aug 2; 18(8). pii: E2522. doi: 10.3390/s18082522. (Q1, Instruments & Instrumentation, en 2018).
5. D-S. Copaci, E. Cano, L. Moreno, and D. Blanco, "New Design of a Soft Robotics Wearable Elbow Exoskeleton Based on Shape Memory Alloy Wire Actuators," Applied Bionics and Biomechanics, vol. 2017, Article ID 1605101, 11 pages, 2017. doi:10.1155/2017/1605101. (Q3, Robotics)
6. A. Flores-Caballero, D-S. Copaci, A. Villoslada, D. Blanco, L. Moreno. Sistema Avanzado de Protipado Rápido para Control en la Educación en Ingeniería para grupos Multidisciplinares. Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial 13 (2016) 350–362. (Q4)
7. Martín F., Moreno, L.; Garrido S. and Blanco, D. Kullback-Leibler Divergence-Based Differential Evolution Markov Chain Filter for Global Localization of Mobile Robots. Sensors 2015, 15, 23431-23458; (doi:10.3390/s150923431) (Q1, Instruments&Instrumentation).
8. Villoslada, A., Flores, A., Copaci, D., Blanco, D., and Moreno, L. High-displacement flexible Shape Memory Alloy actuator for soft wearable robots. Robotics and Autonomous Systems (2014) (Q2)
9. Flores; D-S. COPACI; D. Blanco; L. Moreno; J. Herran; I. Fernández; E.Ochoteco; G. Cabanero; H. Grande. Innovative Pressure Sensor Platform and Its Integration with an End-User Application. Sensors. 14/6, pp. 10273 - 10291. (Suiza): 06/2014. ISSN 1424-8220. (Q1)
10. F. Martín; L. Moreno; M.L. Muñoz; D. Blanco. Initial population size estimation for a Differential Evolution-based global localization filter. International Journal of Robotics and Automation, 29/3, pp. 245 - 258. (Canadá): 07/2014. ISSN 0826-8185. (Q4)

11. F. Martín; L. Moreno; D. Blanco; M.L. Muñoz. "Kullback-Leibler Divergence-based Global Localization for Mobile Robots. Robotics and Autonomous Systems. Vol. 62. No. 2, pp. 120-130. 2014. (Q2)
12. S.Garrido; M.Malfaz; D.Blanco. Application of the fast marching method for outdoor motion planning in robotics. Robotics and Autonomous Systems. [online]
<http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2012.10.012> . Vol. 61. No. 2. pp.106-114. 2013. (Q3)
13. F.Martín; L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. High-Accuracy Global Localization Filter for Three-Dimensional Environments [online]. Robotica.
<http://dx.doi.org/10.1017/S0263574711000701>. Vol. 30. No. 3. pp.363-378. 2012. (Q3)
14. [S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#); [P.Jurewicz](#). Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching . International Journal of Robotics and Automation. Vol. 2. No. 1. pp.1-28. 2011. (Q4)
15. [S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#); [F.Martín](#). Robotic Motion using Harmonic Functions and Finite Elements. Journal of Intelligent and Robotic Systems. DOI: 10.1007/s10846-009-9381-3. Vol. 0. No. . pp.1-17. 2010. (Q3)
16. [D.Blanco](#); [L.Moreno](#). TechnoFusión, a relevant facility for fusion technologies: The remote handling area. Fusion Engineering and Design. Vol. 85. No. . pp.1659-1663. 2010. (Q1)
17. C.Castejon; [D.Blanco](#); [L.Moreno](#). Friendly interface to learn stereovision theory. Computer Application in Engineering Education (ISSN: 1061-3773). Vol. 17. No. 2. pp.180-186. 2009. (Q4)
18. [S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#). Exploration and Mapping using VFM Motion Planner. IEEE Trans. on Instrumentation and Measurement (ISSN: 0018-9456). Vol. 58. No. 8. pp.2880-2892. 2009. (Q2)
19. [L.Moreno](#); [S.Garrido](#); [D.Blanco](#). Differential Evolution solution to the SLAM problem. Robotics and Autonomous Systems. (ISSN 0921-8890).. Vol. 57. No. 4. pp.441-450. 2009. (Q2)
20. [S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [M.Abderrahim](#); [D.Blanco](#). FM2: A REAL-TIME SENSOR-BASED FEEDBACK CONTROLLER FOR MOBILE ROBOTS. International Journal of Robotics and Automation. Vol. 24. No. 1. pp.3169-3192. 2009. (Q4)
21. [S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#). Exploration of 2D and 3D Environments using Voronoi Transform and Fast Marching Method. . JOURNAL OF INTELLIGENT AND ROBOTIC SYSTEMS. DOI:10.1007/s10846-008-9293-7. Vol. 55. No. 1. pp.55-86. 2009.
22. C.Castejon; [D.Blanco](#); [L.Moreno](#). [Compact modeling technique for outdoor navigation](#). IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics-Part A (ISSN: 1083-4427). Vol. 38. No. 1. pp.9-24. 2008. (Q2)

23. [S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#). Exploration of a Cluttered Environment using Voronoi Transform and Fast Marching Method. Robotics and Autonomous Systems(ISSN: 0921-8890) Vol. 56. No. 12. pp.1069-1081. 2008. (Q3)
24. [S.Garrido](#); [L.Moreno](#); [D.Blanco](#); [M.L.Muñoz](#). [Sensor-based global planning for mobile robot navigation](#). Robotica (ISSN 0263-5747). Vol. 25. No. 2. pp.189-199. 2007.
25. C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada. Traversable Region Modeling for Outdoor Navigation. Journal of Intelligent and Robotic Systems (ISSN: 0921-0296). Vol. 0. No. pp.1-42. 2005.
26. B.L.Boada; D.Blanco; L.Moreno. Symbolic Place Recognition in Voronoi-based maps by Using Hidden Markov Models. Journal of Intelligent and Robotic Systems. Vol. 39. pp.173-197. 2004.

Revistas (NO indexadas JCR)

1. D-S. Copaci, D. Blanco and L. Moreno. "Flexible Shape-Memory Alloy-Based Actuator: Mechanical Design Optimization According to Application". Actuators, vol. 8(3). 2019. (Special Issue Actuators Based on Shape Memory Alloys). DOI: 10.3390/act8030063.
2. D-S. Copaci, L. Moreno and D. Blanco. "Two-stage shape memory alloy identification based on Hammerstein-Wiener model". Frontiers in Robotics and AI, section Soft Robotics. Vol. 6, pp. 83, DOI: 10.3389/frobt.2019.00083. 2019
3. C. González-Uzcátegui and D. Blanco. "A memetic differential evolution algorithm for the inverse kinematics problem of robot manipulators".Int. J. of Mechatronics and Automation 2013 - Vol. 3, No.2 pp. 118 – 131. (NO JCR).
4. L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. Mobile Robot Global Localization using an Evolutionary MAP Filter. Journal of Global Optimization (ISSN: 0925-5001 (Print) 1573-2916 (Online)) . Vol. 37. No. 3. pp.381-403. 2007. (NO JCR)
5. L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. Mobile Robot Global Localization using an Evolutionary MAP Filter. Journal of Global Optimization, ISSN: 0925-5001 (Paper) 1573-2916 (Online) . Vol. 0. No. . pp.1-23. 2006. (NO JCR)
6. D.Blanco; S.Kadhim; C.Castejon; B.L.Boada; L.Moreno. MANFRED: Robot antropomórfico de servicio fiable y seguro para operar en entornos humanos . Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica (ISSN : 1137-2729). Vol. 9. No. 3. pp.33-48. 2005. (NO JCR)
7. C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada; L.Moreno. Desarrollo de un sistema de percepción de una plataforma móvil para entornos exteriores. Revista Iberoamerica de Ingeniería Mecánica (ISSN : 1137-2729). Vol. 8. No. 3. pp.3-23. 2004. (NO JCR)

Contribuciones a Congresos: Un total de más de 45 publicaciones en Congresos Nacionales e Internacionales de reconocido prestigio (ICRA, ICAR, IROS, ...) en los últimos 10 años.

Tesis Doctorales Dirigidas

1.
[S.Kadhim](#). Methodology for the Development of an Autonomous Mobile Manipulator with Anthropometric Characteristics. Supervisors: [L.Moreno](#); [D.Blanco](#). Sobresaliente "Cum Laudem". 2011.
2.
Alejandro Iván Martín Clemente. "Modelado y Control de Sistemas no Lineales de tipo SMA". Supervisors: L. Moreno; D. Blanco. 2014.
3.
Carla González Uzcátegui. "A Memetic Approach to the Inverse Kinematics Problem for Robotics Applications". Supervisors: D. Blanco. 2015.
4.
Antonio Flores Caballero. "Sistema Avanzado de Prototipado Rápido para control en Exoesqueletos y Dispositivos Mecatrónicos". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. 2015.
5.
Dorin-Sabin Copaci. "Non-linear actuators and simulation tools for rehabilitation devices". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. Nov 2017.
6.
Álvaro Villoslada Peciña." Design of a shape memory alloy actuator for soft wearable robots". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. Oct 2019.
7.
David Serrano del Cerro. "Desarrollo de un exoesqueleto de rehabilitación para miembro superior basado en SMA". Supervisors: D. Blanco; Dorin Copaci. En desarrollo.
8.
Janeth Ileana Arias Guadalupe. "Diseño de un exoesqueleto para evaluación y tratamiento de la mano". Supervisors: D. Blanco. En desarrollo.

Dirección de más de 25 Trabajos Fin de Estudios (TFM y TFG).

Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar

- Editor Asociado del IROS2018, IROS2019 y IROS2020.
- Miembro del Local Organizing Committee del IROS2018.
- Miembro del Comité Científico de las Jornadas Nacionales de Robótica.
- Evaluadora de Proyectos de Investigación Científica, Desarrollo e Innovación Tecnológica, para AENOR INTERNACIONAL.
- Evaluadora experta ANEP.
- Directora del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Univ. Carlos III de Madrid desde Mayo de 2011 hasta Mayo de 2015.
- Reconocimiento de 2 Tramos de investigación - Sexenio (2003-2008)(2009-2014)
- Reconocimiento de 4 Tramos de docencia - Quinquenios
- Evaluación Positiva (22/09/2005) para la figura de Profesor Contratado Doctor por la ANECA.
- Evaluación Positiva (7/06/ 2005) para la figura de Profesor de Universidad Privada de la Agencia de Calidad, Acreditación y Prospectiva de las Universidades de Madrid (ACAP).
- Evaluación Positiva (7/06/ 2005) para la figura de Profesor Ayudante Doctor de la Agencia de Calidad, Acreditación y Prospectiva de las Universidades de Madrid (ACAP).
- Evaluación Positiva (7/06/ 2005) para la figura de Profesor Colaborador de la Agencia de Calidad, Acreditación y Prospectiva de las Universidades de Madrid (ACAP).
- Secretaria del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
- Participación en la Semana de la Ciencia 2017 y 2018.
- Participación en el Programa 4º ESO + Empresa en 2017, 2018 y 2019.
- Miembro de la Comisión de Autoevaluación del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática en el año 2004.
- Representante del Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática en la Comisión de Biblioteca de la Universidad Carlos III de Madrid desde Abril de 2004.
- Participación en el Jurado del Premio a la Mejor Tesis Doctoral sobre Robótica de 2009.
- Asistencia a las "XXV Jornadas de Automática". Ciudad Real, Septiembre de 2004.
- Asistencia a las "XXVIII Jornadas de Automática". Huelva, Septiembre de 2007.
- Asistencia a las "XXX Jornadas de Automática". Valladolid, Septiembre de 2009.
- Asistencia a las "XXXVII Jornadas de Automática". Madrid, Septiembre de 2016.
- Asistencia a las "XXXIX Jornadas de Automática". Badajoz, Septiembre de 2018.
- Asistencia a las "VI Jornadas CEA de Robótica y Visión". Málaga, Mayo de 2010.
- Asistencia a las "Jornadas Nacionales de Robótica". Alicante, Junio 2019.
- Asistencia al "Advanced Research Workshop Autonomous Robotic Systems" Coimbra, Portugal. 19, 20 y 21 de Junio 1997.
- Socio del Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC).
- Miembro del Grupo de Investigación del Robotic Lab.

Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA	07/01/2020
----------------------	------------

Nombre y apellidos	Arturo de la Escalera Hueso		
DNI/NIE/pasaporte		Edad	
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	K-1251-2014	
	Código Orcid	0000-0002-2618-857X	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad Carlos III de Madrid		
Dpto./Centro	Ing. de Sistemas y Automática/ Escuela Politécnica Superior		
Dirección	Avda de la Universidad 30, 28911 Leganés, Madrid		
Teléfono	916249480	correo electrónico	escalera@ing.uc3m.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	6/8/1999
Espec. cód. UNESCO	3311.01 / 3311.02 / 2209.90		
Palabras clave	Visión por Computador, Vehículos Inteligentes		

A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniero Industrial	U Politécnica de Madrid	1989
Doctor Ingeniero Industrial	U Politécnica de Madrid	1995

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica (véanse instrucciones)

Cuatro sexenios de investigación (2016)

Doce tesis doctorales defendidas en el periodo 1997-2017, once de ellas desde 2008, siendo una codirigida en la Universidad Pontificia de Comillas-ICAI y habiéndose recibido 4 Premios Extraordinarios de Doctorado en la Universidad Carlos III de Madrid. También, dentro de los Premios de la Cátedra Universidad – Empresa Eduardo Barreiros “Automóvil y movilidad sostenible” el 1º Premio a la mejor Tesis Doctoral Año 2016 y en 2015 el tercer premio a la *Best PhD Thesis on Intelligent Transportation Systems* del *Spanish Chapter of the IEEE ITS*. Actualmente estoy dirigiendo 5 tesis.

Publicaciones totales en primer cuartil (Q1): 16 (12 de ellas desde 2012)

Web of Science (www.researcherid.com/rid/K-1251-2014)

Citas totales: 843

Promedio de citas/año durante los últimos 5 años (sin incluir el año actual): 95

Índice h: 14

Otros indicadores:

Scopus (orcid.org/0000-0002-2618-857X)

- Citas totales: 1.527
- Promedio de citas/año durante los últimos 5 años (sin incluir el año actual): 138
- Índice h: 18

Google Académico (scholar.google.es/citations?user=LG21pIIAAAAJ&hl=es)

- Citas: 2.876
- Índice h: 26
- Índice i10: 51

Research Gate (https://www.researchgate.net/profile/Arturo_De_la_Escalera)

- Score 28.48

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Ingeniero Industrial por la Universidad Politécnica de Madrid, 1989. Se incorporó en 1991 al Área de Ingeniería de Sistemas y Automática de la E.T.S.I. Industriales, UPM, al obtener la concesión de una beca de Formación de Personal Investigador del Ministerio de Educación.

Defendió su Tesis en 1995 con una calificación de Apto cum Laude por unanimidad. En 1993 se incorporó a la Universidad Carlos III de Madrid donde obtuvo una plaza de Profesor Titular de Universidad en 1999. En la actualidad, sus principales líneas de investigación se centran en los Sistemas Inteligentes de Transporte con especial énfasis en la aplicación de la Visión por Computador y los métodos de Análisis de Imágenes para la percepción de los entornos viarios y el reconocimiento de patrones en tiempo real. Por sus trabajos en estos temas, formó parte del equipo que recibió, por parte de la Fundación Eduardo Barreiros, el Premio a la Investigación (2014). Es el Investigador Responsable del Grupo de Investigación "Laboratorio de Sistemas Inteligentes" desde 2005 y actualmente es el Coordinador del Grupo Temático sobre Visión por Computador del Comité Español de Automática.

Ha dirigido once tesis doctorales en estos temas de las que cuatro han recibido premio extraordinario de doctorado en sus correspondientes ediciones, teniendo una de ellas además mención de doctorado europeo y otras dos, mención internacional. Fruto de su trabajo de investigación, ha publicado 37 artículos en revistas indexadas en el JCR. Así mismo es coautor de casi 90 ponencias en Congresos Internacionales de relevancia en el área. Resaltar que tiene publicaciones conjuntas con profesores de varias instituciones extranjeras: Universität München (Alemania), University of New York at Buffalo (EEUU), Università degli Studi di Parma (Italia), Universidade de Coimbra (Portugal) y Queen Mary University of London (RU). Lleva trabajando en proyectos de investigación del Plan Nacional desde 1991. Desde 2003 tiene experiencia como Investigador Principal en proyectos con financiación pública, Comunidad de Madrid, y desde 2004 ha sido Investigador Principal de proyectos financiados por el Plan Nacional. En total ha trabajado en 21 proyectos competitivos de los que ha sido IP en 7. Ha participado en 19 proyectos (6 como IP) de transferencia de tecnología con diversas empresas. Como consecuencia de todo lo anterior, tiene cuatro tramos de investigación reconocidos por la CNEAI. Disfrutó de un Año Sabático en el curso 2014/15 durante el que realizó una estancia postdoctoral en Queen Mary University London.

Desde el curso 1993/94 ha impartido docencia, tanto teórica como práctica, en la UC3M, en primer y segundo ciclo, cursos de doctorado, grado y postgrado. En estos 23 años de actividad docente en la UC3M ha ayudado al establecimiento de titulaciones como Ingeniería Industrial, el Doctorado en Mecatrónica que luego dio lugar al de Ingeniería Eléctrica Electrónica y Automática. Ha dirigido más de 50 Proyectos Fin de Carrera y Trabajos Fin de Grado, y 8 Tesis Fin de Máster. Publicó en 2001 el libro Visión por Computador en la editorial Prentice Hall del que se hizo una reimpresión en 2006. En el curso 2014/15 inició un SPOC sobre esta materia y un MOOC para la plataforma Edx en febrero de 2016.

Desde 2010 lleva participando en proyectos de cooperación financiados por el Ministerio de Asuntos Exteriores que le han permitido impartir cursos y formar a profesores de la Universidad Nacional de Panamá, la Universidad Tecnológica de Panamá y la Universidad de Managua. Estos proyectos de colaboración han estado enfocados a la formación de profesorado que pudiera impartir materias relacionadas con la robótica en sus respectivas universidades. Ha impartido las conferencias inaugurales o finales del congreso docente Congreso Internacional de modelación y formación en ciencias básicas, Medellín (Colombia) durante los años 2010, 2011 y 2012.

Es miembro del Editorial Board de las revistas International Journal of Advanced Robotic Systems: Robot Sensors (Intech); Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (Elsevier). Ha formado parte de múltiples Comités internacionales en congresos y es revisor de varias revistas científicas indexadas en el JCR. Ha organizado las sesiones especiales sobre Computer Vision for Robotics and Automation en el congreso 6th Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis 2013, Data Fusion in Intelligent Transport Systems en el congreso 17th International Conference on Information Fusion 2014, y el Workshop on Autonomous Vehicles in Off-Road Scenarios en el congreso IEEE Intelligent Vehicles Symposium, 2016.

Entre 2012-2016 fue subdirector de Planificación Docente de la Escuela Politécnica Superior en la Universidad Carlos III de Madrid.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones

1. P. Marin-Plaza, A. Hussein, D. Martin, A. de la Escalera. Global and Local Path Planning Study in a ROS-Based Research Platform for Autonomous Vehicles. Journal of Advanced Transportation, 2018.
2. A. Al-Kaff, D. Martín, F. García, A. de la Escalera, J.M. Armingol. Survey of Computer Vision Algorithms and Applications for Unmanned Aerial Vehicles. Expert Systems With Applications, Vol: 92, pp. 447-463, 2018
3. F. García, D. Martín, A. de la Escalera, J.M. Armingol. 2017. Sensor Fusion Methodology for Vehicle Detection. IEEE Intelligent Transportation Systems Magazine, Vol: 9: 123-133
4. B. Musleh, D. Martín, J.M. Armingol, A. De La Escalera. 2016. Pose Self-Calibration of Stereo Vision Systems for Autonomous Vehicle. Sensors, Vol 16: 1-21
5. M.J. Gómez, F. García, D. Martín, A. de la Escalera, J.M. Armingol, 2015, Intelligent Surveillance System based on Computer Vision and 3D Point Cloud Fusion. Expert Systems With Applications 42: 8156–8171
6. J. Carmona, F. Garcia, D. Martín, A. de la Escalera, José María Armingol. 2015. Data Fusion for driver Behaviour Analysis, Sensors, Vol: 2015 (10): 25968-25991
7. D. Martín, F. García, B. Musleh, D. Olmeda, G. Peláez, P. Marín, A. Ponz, C. Rodríguez, A. Al-Kaff, A. de la Escalera, J. M. Armingol, 2014, IVVI 2.0: An Intelligent Vehicle based on Computational Perception. Expert Systems With Applications 41: 7927-7944
8. F. García, G. Peláez, J.M. Armingol, A. de la Escalera, 2014, Driver Monitoring Based on Low-Cost 3D Sensor, IEEE Trans. on Intelligent Transportation Systems, 15 (4): 1855-1860
9. F. García, J. García, A. Ponz, A. de la Escalera, J.M. Armingol, 2014, Context Aided Pedestrian Detection for Danger Estimation Based on Laser Scanner and Computer Vision, Expert Systems With Applications, 41 (15): 6646-6661
10. F. García, F. Jiménez, J.J. Anaya, J.M. Armingol, J.E. Naranjo, A. de la Escalera, 2013, Distributed Pedestrian Detection Alert based in Data Fusion with Accurate Localization, Sensors, 2013: 11687-11708
11. D. Olmeda, C. Premebida, U. Nunes, J.M. Armingol and A. de la Escalera, 2013, Pedestrian Detection in Far Infrared Images, Integrated Computer-Aided Engineering, 20 (4): 347-360

C.2. Proyectos

1. TRA2015-63708-R. Sistema de Ayuda para una Conducción Urbana más Segura. Ministerio de Ciencia e Innovación (Programa Nacional de Proyectos de Investigación Fundamental), Arturo de la Escalera, (UC3M), del 1/1/2016 al 31/12/2018, 121.000,00 €, Investigador Principal
2. RTC-2015-3953-4. Vehículo ultraligero no tripulado desplazable sobre carriles para labores automáticas de inspección, mantenimiento y vigilancia de vía e infraestructura ferroviaria con posicionamiento y comportamiento inteligente mediante computadores y sensores. Ministerio de Economía y Competitividad (Retos de colaboración). José M^a Armingol (UC3M), 01/04/2015 - 31/12/2017, 252.928€. Investigador.
3. RTC-2014-2313-4. Sistema robotizado inteligente de precisión y alto rendimiento para guiado automático de bateo y optimización de construcción y mantenimiento de vía férrea, basado en visión artificial y fusión de sensores AVATTRACK. Ministerio de Economía y Competitividad (Retos de colaboración). José M^a Armingol (UC3M), 28/01/2014 - 31/12/2016, 217.447€. Investigador
4. TRA2011-29454-C03-02, Driver Distraction Detector System, Ministerio de Ciencia e Innovación (Programa Nacional de Proyectos de Investigación Fundamental), Arturo de la Escalera, (UC3M), del 1/1/2012 al 30/06/2015, 59.290,00 €, Investigador Principal
5. IPT-2012-0044-370000. Desarrollo de un sistema integral de detección de trenes, roturas de carril y otras aplicaciones ferroviarias basado en la interpretación inteligente de vibraciones transmitidas por los carriles-proyecto indio. Ministerio de Economía y Competitividad (retos de colaboración). José M^a Armingol (UC3M). 01/01/2014 - 31/03/2015, 146.697€ Investigador
6. TRA2007-67374-C02-01/AUT, Sistema de detección de Peatones, Ciclistas y Motoristas-Sistema de Percepción, Ministerio de Educación y Ciencia (Proyectos de Investigación

Científica y Desarrollo Tecnológico) Arturo de la Escalera, (UC3M), del 1/10/2007 al 30/09/2010, 36.300,00€, Investigador Principal

7. TRA2004-074410C03, Sistema Avanzado de Asistencia a la Conducción para Entornos Urbanos, Ministerio de Educación y Ciencia (Proyectos de Investigación Científica y Desarrollo Tecnológico), Arturo de la Escalera, (UC3M), del 1/10/2004 al 30/09/2007, 49.525,00€, Investigador Principal

C.3. Contratos, méritos tecnológicos o de transferencia

1. Diseño del sistema de navegación y control de un UAV. Copisa Proyectos y Mantenimientos Industriales SAU. Arturo de la Escalera Hueso (UC3M), 01/12/2015-31/07/2016. 32.000€
2. Proyecto Odisea. Geotecnia y Cimientos S.A. José M^a Armingol (UC3M), 12/2012 – 7/2014, 32.000€
3. Viabilidad de procesamiento y análisis de imágenes. IBEROPTICS. Arturo de la Escalera (UC3M), 6/2010- 1/2011, 6.000€
4. Sistema inteligente de auscultación vial e inventario, Geotecnia y Cimientos S.A., José María Armingol Moreno (UC3M), 01/2009-12/2010, 88.000 €
5. VISIÓN: Comunicaciones de Vídeo de Nueva Generación, SOLEX VISION ARTIFICIAL, S.L., Arturo de la Escalera (UC3M), 06/2007-12/2010, 108.500€
6. Automatización del Sistema de Edificación Modular Caracola. SOLUCIONES DE EDIFICACION INTEGRALES Y SOSTENIBLES, S.A. DRAGADOS (GRUPO ACS). José M^a Armingol (UC3M), 04/2005- 07/2006, 25.000€
7. Automatización del Montaje y Reglaje de Cajas de Transmisión. JOHN DEERE IBERICA, S.A. José M^a Armingol (UC3M), 8/2003-3/2005, 91.673,92 €

C.4 Tareas de evaluación

ANECA: Miembro del Panel de Expertos del Programa ACADEMIA y Miembro del Panel de Expertos del Programa VERIFICA

Evaluador de las siguientes Agencias:

Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP)

Agencia para la Calidad del Sistema Universitario de Castilla y León (ACSUCYL)

Agencia Andaluza de Evaluación

Revisor de Revistas Científicas indexadas en el JCR : Computer Methods and Programs in Biomedicine, IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, IEEE Transactions on SMC-C, IEEE Transactions on Vehicular Technology, IET Intelligent Transport Systems, Int. J. of Information Technology & Decision Making, Image and Vision Computing, Information Fusion, International Journal of Robotics and Automation, Machine & Vision Applications, Pattern Recognition Letters, Revista Iberoamericana de Automática e informática Industrial, Robotics and Autonomous Systems, Robotica, Signal Processing

C.5 Comités internacionales

Miembro del IPC de Congresos Internacionales:

- Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems
- International Conference on Autonomous and Intelligent Systems
- International Conference on Intelligent Computing, Communication & Devices
- International Conference on Hybrid Artificial Intelligence Systems
- International Workshop on Robot Vision
- 2nd IEEE Workshop on Computer Vision in Vehicle Technology
- Workshop International Technology Robotics Applications
- Workshop on Ambient Intelligence for Transport
- International Conference on Information Fusion
- Hybrid Artificial Intelligence Systems
- International Conference on Intelligent Computing, Communication & Devices
- IEEE Conference on Intelligent Transportation Systems
- Intelligent Vehicles Symposium



Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología

Curriculum vitae

Nombre: M^a Dolores del Castillo Sobrino

Fecha: FEBRERO 2020

Apellidos: del Castillo Sobrino

Nombre: M^a Dolores

Situación profesional actual

Organismo: CONSEJO SUPERIOR DE INVESTIGACIONES CIENTÍFICAS

Facultad, Escuela o Instituto: CENTRO DE AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA

Depto./Secc./Unidad estr.: Robótica Aplicada

Dirección postal: Ctra. Campo Real. km. 0,2. La Poveda. Arganda del Rey. 28500 Madrid

Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 918711900-235

Fax: 918717050

Correo electrónico: md.delcastillo@csic.es

Especialización (Códigos UNESCO): 1203, 3310, 3311, 1207, 1208, 1209, 2490, 3304, 3327, 5701, 5704

Categoría profesional: Científico Titular

Fecha de inicio: 15/06/2005

Situación administrativa

☒ Plantilla

☐ Contratado

☐ Interino

☐ Becario

☐ Otras situaciones especificar:

Dedicación

A tiempo completo

☒

A tiempo parcial ☐

Líneas de investigación

Breve descripción, por medio de palabras claves, de la especialización y líneas de investigación actuales.

Aprendizaje Automático, Inteligencia artificial,

Minería de datos, Descubrimiento de conocimiento,

Sistemas cognitivos, Modelado computacional cognitivo

Procesamiento del lenguaje natural, BCI

Formación Académica

Titulación Superior

Centro

Fecha

Lda. C. Físicas	Univ. Complutense de Madrid	1984
Grado C. Físicas	Univ. Complutense de Madrid	1985

Doctorado

Centro

Fecha

Dra. C. Físicas	Univ. Complutense de Madrid	1990
Máster en Neurociencia y Biología del Comportamiento.	Universidad Pablo Olavide	2005

Actividades anteriores de carácter científico profesional

Puesto	Institución	Fechas
Contrato	IAI/CAICYT	1984-1986
Beca FPI	MEC	1986-1989
TSE	CSIC	1989-2002
IT	CSIC	2002-2005

Idiomas (R = regular, B = bien, C = correctamente)

Idioma	Habla	Lee	Escribe
Inglés	C	C	C
Francés	R	R	R

Participación en Proyectos de I+D financiados en Convocatorias públicas.
(nacionales y/o internacionales)

Título del proyecto: DISEÑO INTERACTIVO Y FABRICACIÓN ASISTIDA POR COMPUTADOR DE CIRCUITOS IMPRESOS VHF-UHF-SHF

Entidad financiadora: TELEVES, S.A., CEDETI

Entidades participantes: IAI, TELEVES, S.A

Duración, desde: 1984 hasta: 1987

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Ricardo García Rosa

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SISTEMA DE GESTIÓN DE ALFABETOS Y SÍMBOLOS GRÁFICOS

Entidad financiadora: IAI-CSIC

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 1984 hasta: 1985

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Carlos González Fernández-Vallejo

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SISTEMAS EXPERTOS DE INTELIGENCIA ARTIFICIAL PARA LA AUTOMATIZACIÓN DEL DISEÑO

Entidad financiadora: CAICYT

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 1985 hasta: 1987

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dra. M^a Teresa de Pedro Lucio

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SISTEMA PARA LA AUTOMATIZACIÓN DE ALMACENES DE HERRAMIENTAS EN FACTORÍAS DE MECANIZADO POR ARRANQUE DE VIRUTA

Entidad financiadora: DUÑAITURRIA Y ESTANCONA, PAUTA

Entidades participantes: IAI, DUÑAITURRIA Y ESTANCONA

Duración, desde: 1987 hasta: 1990

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Angel Alique Palomar

Número de investigadores participantes: 5

Título del proyecto: ARQUITECTURAS PARALELAS PARA CONTROL INTELIGENTE DE ROBOTS

Entidad financiadora: CICYT

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 1990 hasta: 1992

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dra. M^a Teresa de Pedro Lucio

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: MOBILE AUTONOMOUS ROBOT IN INDUSTRIAL ENVIRONMENT

Entidad financiadora: Comunidad Europea (Programa Esprit II)

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 1989 hasta: 1992

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Ricardo García-Rosa

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: ARQUITECTURA JERÁRQUICA MULTI-AGENTE PARA LA GENERACIÓN DE COMPORTAMIENTO COMPLEJO EN UN ROBOT AUTÓNOMO

Entidad financiadora: CAM

Entidades participantes: CICYT

Duración, desde: 1994 hasta: 1997

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dra. M^a del Carmen García-Alegre

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SISTEMA DE CLASIFICACIÓN Y DESCUBRIMIENTO DE PATRONES DE DEFECTOS EN PROCESOS DE FABRICACIÓN DE OBLEAS

Entidad financiadora: CAM

Entidades participantes: IAI, AT&T MICROELECTRÓNICA ESPAÑA, S.A.

Duración, desde: 1995 hasta: 1996

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Luis J. Barrios Bravo

Número de investigadores participantes: 4

Título del proyecto: SISTEMA INTELIGENTE DE DESCUBRIMIENTO DE PATRONES DE FALLO EN FABRICACIÓN DE CIRCUITOS INTEGRADOS

Entidad financiadora: CAM

Entidades participantes: IAI, AT&T MICROELECTRÓNICA ESPAÑA, S.A.

Duración, desde: 1996 hasta: 1997

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Luis J. Barrios Bravo

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: DESARROLLO E IMPLANTACIÓN DE UN NUEVO ENSAYO DE MAQUINABILIDAD BASADO EN MÉTODOS DE INTELIGENCIA ARTIFICIAL

Entidad financiadora: CICYT

Entidades participantes: IAI, TEKNIKER, SIDENOR

Duración, desde: 1997 hasta: 1999

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Luis J. Barrios Bravo

Número de investigadores participantes: 4

Título del proyecto: NETWORKED INDUSTRIAL DESIGN AND CONTROL APPLICATIONS USING GENETIC ALGORITHMS AND EVOLUTION STRATEGIES (INGENET)

Entidad financiadora: Comunidad Europea. Esprit

Entidades participantes: IAI, INTA, CEANI

Duración, desde: 1997 hasta: 1999

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Domingo Guinea

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SISTEMA DE APRENDIZAJE MULTIESTRATÉGICO PARA LA TOMA DE DECISIONES EN ENTORNOS CON UN GRAN VOLUMEN DE DATOS

Entidad financiadora: CAM

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 1997 hasta: 1999

Cuantía de la subvención: 35995

Investigador responsable: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 3

Título del proyecto: NUEVAS SOLUCIONES SENSORIALES, DE PROCESAMIENTO Y DE ESTRATEGIAS DE CONTROL PARA SISTEMAS MULTIPLES Y LIBRES DE TRANSPORTE INTERNO

Entidad financiadora: CICYT

Entidades participantes: IAI, ICV

Duración, desde: 2000 hasta: 2002

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. José M. Martín Abreu

Número de investigadores participantes: 10

Título del proyecto: SELECTA. CLASIFICACIÓN AUTOMÁTICA DE CONTENIDOS EN INTERNET

Entidad financiadora: MCYT. PROFIT FIT-070000-2001-193

Entidades participantes: IAI,

Duración, desde: 2001 hasta: 2002

Cuantía de la subvención: 10217

Investigador responsable: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 4

Título del proyecto: DIAGMEC: DIAGNÓSTICO REMOTO DE FALLOS EN SISTEMAS MECATRÓNICOS

Entidad financiadora: MCYT. PROFIT FIT-020200-2003-77

Entidades participantes: IAI, Tekniker, Empresas varias

Duración, desde: 2003 hasta: 2003

Cuantía de la subvención: 8000

Investigador responsable: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: CAMOFI: CONSTRUCCIÓN AUTOMÁTICA DE MOTORES DE FILTRADO ESPECÍFICOS PARA CONTENIDOS DE INTERNET

Entidad financiadora: MCYT. PROFIT FIT-150500-2003-373

Entidades participantes :IAI, RED EDUCATIVA, S.A.

Duración, desde: 2003 hasta: 2003

Cuantía de la subvención: 90000

Investigador responsable: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: ISAAC: INTEGRACIÓN SENSORIAL PARA AYUDAS ACTIVAS A LA CONDUCCIÓN

Entidad financiadora: MCYT DPI 2002-04064-C05-02

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 2002 hasta: 2004

Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dra. Teresa de Pedro Lucio

Número de investigadores participantes: 4

Título del proyecto: ICONOSOL: SISTEMA PARA IDENTIFICACIÓN, CLASIFICACIÓN Y FILTRADO AUTOMÁTICO DE CORREO NO SOLICITADO

Entidad financiadora: MCYT, PROFIT FIT-360000-2004-88

Entidades participantes: IAI, RED EDUCATIVA, S.A.

Duración, desde: 2004 hasta: 2004

Cuantía de la subvención: 90000

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: INTEGRACIÓN DE RESONANCIA MAGNÉTICA Y ELECTROENCEFALOGRAFÍA. APLICACIÓN AL FUNDAMENTO Y USO DE INTERFACES CEREBRO COMPUTADOR POR DISCAPACITADOS

Entidad financiadora: MCYT, TEC2005-07801-C03-01

Entidades participantes: IAI, Univ. Zaragoza, Univ. Rey Juan Carlos

Duración, desde: Dic 2005 hasta: Dic 2008 Cuantía de la subvención: 11900

Investigador principal: Dr. Luis J. Barrios Bravo

Número de investigadores participantes: 4

Título del proyecto: ELECFRA: SISTEMA PARA LA DETECCIÓN Y ELIMINACIÓN DEL FRAUDE ELECTRÓNICO VÍA CORREO ELECTRÓNICO E INTERNET

Entidad financiadora: MEC, PROFIT CIT-390000-2005-1

Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.

Duración, desde: 2005 hasta: 2007 Cuantía de la subvención: 244000

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: ELECFRA I: SISTEMA PARA LA DETECCIÓN Y ELIMINACIÓN DEL FRAUDE ELECTRÓNICO VÍA CORREO ELECTRÓNICO E INTERNET

Entidad financiadora: MTIYC, PROFIT FIT-360000-2005-9

Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.

Duración, desde: 2005 hasta: 2006 Cuantía de la subvención: 140000

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: ELECFRA II: SISTEMA PARA LA DETECCIÓN Y ELIMINACIÓN DEL FRAUDE ELECTRÓNICO VÍA CORREO ELECTRÓNICO E INTERNET

Entidad financiadora: MTIYC, PROFIT FIT-360000-2006-7

Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.

Duración, desde: 2006 hasta: 2007 Cuantía de la subvención: 109000

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: HESPERIA: HOMELAND SECURITY TECNOLOGÍAS PARA LA SEGURIDAD INTEGRAL EN ESPACIOS PÚBLICOS E INFRAESTRUCTURAS

Entidad financiadora: MTIYC, CENIT 2005

Entidades participantes: SOLUCIONA, UNION FENOSA, TECHONOSAFE, ...,IAI.

Duración, desde: 2006 hasta: 2009 Cuantía de la subvención: 532644

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino, M.C. García Alegre, A. Ribeiro

Número de investigadores participantes: 3

Título del proyecto: TELEMACO: SISTEMA DE DETECCIÓN Y ALERTA CONTRA EL ACOSO TELEMÁTICO A MENORES

Entidad financiadora: PROFIT FIT-360000-2007-65

Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.

Duración, desde: 2007 hasta: 2009 Cuantía de la subvención: 200000

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Título del proyecto: LIS: LÍNEA ÍNTEGRAMENTE SEGURA. ANALIZADOR DE TRÁFICO PARA OPERADORES
Entidad financiadora: PROFIT FIT-360000-2007-64
Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.
Duración, desde: 2007 hasta: 2009 Cuantía de la subvención: 233000
Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino
Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: TREMOR: AN AMBULATORY BCI-DRIVEN TREMOR SUPPRESSION SYSTEM BASED ON FUNCTIONAL ELECTRICAL STIMULATION
Entidad financiadora: SEVENTH FRAMEWORK PROGRAMME. ICT-2007.7.2
Entidades participantes: IAI, IBV, URT, ULB, AAU, ..
Duración, desde: 2009 hasta: 2012 Cuantía de la subvención:
Investigador principal: Dr. J. Luis Pons
Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SISTEMA EXPERTO PARA LA GENERACIÓN DE PROGRAMAS DE ACTIVIDAD FÍSICA
Entidad financiadora: TECHNOLOGIC SPORT COMPANY
Entidades participantes: CSIC
Duración, desde: 2010 hasta: 2011 Cuantía de la subvención:
Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo
Número de investigadores participantes: 3

Título del proyecto: HYPER: DISPOSITIVOS HÍBRIDOS NEUROPROTÉSICOS Y NEURORROBÓTICOS PARA COMPENSACIÓN FUNCIONAL Y REHABILITACIÓN DE TRASTORNOS DEL MOVIMIENTO
Entidad financiadora: CONSOLIDER-INGENIO 2010 CSD2009-00067
Entidades participantes: IAI, FATRONIK, HNPT, URJC, IBEC, CIDETEC, UNIZAR, ...
Duración, desde: 2010 hasta: 2014
Presupuesto del proyecto:
Investigador principal: Dr. J. Luis Pons
Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SCUBI: MODELO COMPUTACIONAL COGNITIVO PARA LA OPTIMIZACIÓN DE BÚSQUEDAS DIGITALES
Entidad financiadora: Intramural Especial CSIC 201050E087
Entidades participantes: CSIC
Duración, desde: 2010 hasta: 2013
Presupuesto del proyecto:
Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo
Número de investigadores participantes: 3

Título del proyecto: NEUROTREMOR: A NOVEL CONCEPT FOR SUPPORT TO DIAGNOSIS AND REMOTE MANAGEMENT OF TREMOR
Entidad financiadora: SEVENTH FRAMEWORK PROGRAMME. ICT-2011-7-5.1
Entidades participantes: CSIC, UMG-GOE, UM, H12O, ...
Duración, desde: 2012 hasta: 2014 Cuantía de la subvención:
Investigador principal: Dr. J. Luis Pons
Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: BRAIN COMPUTER INTERFACE FOR COGNITIVE TRAINING AND DOMOTIC ASSISTANCE AGAINST THE EFFECTS OF AGEING

Entidad financiadora: Fundación General CSIC. Proyectos Cero Envejecimiento 2011

Entidades participantes: UVA, CSIC, CRE León

Duración, desde: 2012 hasta: 2015

Cuantía de la subvención:

Investigador principal: Dr. R. Hornero, Dra. MD. del Castillo

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: AUGMENTED BNCI COMMUNICATIONS

Entidad financiadora: SEVENTH FRAMEWORK PROGRAMME. ICT-2011-7

Entidades participantes: IBV, CSIC, TUG, UT, FSL, PLUX,...

Duración, desde: 2012 hasta: 2014

Cuantía de la subvención:

Investigador principal: Dr. J.M. Belda

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: CP_Walker: PLATAFORMA ROBÓTICA PARA LA REHABILITACIÓN, COMPENSACIÓN FUNCIONAL Y ENTRENAMIENTO DE LA MARCHA EN PACIENTES CON PARÁLISIS CEREBRAL

Entidad financiadora: MINECO, DPI2012-39133-C03-01

Entidades participantes: CSIC, IBV

Duración, desde: 2013 hasta: 2015

Cuantía de la subvención:

Investigador principal: Dr. E. Rocon

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: INTEGRACIÓN DE MEDIDAS BIOMÉTRICAS Y COGNITVAS PARA LA OPTIMIZACIÓN DE BÚSQUEDAS DIGITALES

Entidad financiadora: Intramural Especial CSIC 2013E070

Entidades participantes: CSIC

Duración, desde: 2013 hasta: 2016

Investigador principal: Dra. MD. del Castillo

Número de investigadores participantes: 2

Título del proyecto: PLATAFORMA PARA EL SEGUIMIENTO DE TRASTORNOS DEL MOVIMIENTO (NETMD)

Entidad financiadora: MINECO RTC-2015-3967-1

Entidades participantes: Innovati Networks, H120, CSIC

Duración, desde: 2015 hasta: 2017

Investigador principal: Dr. E. Rocon

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: SOFT MODULAR BIOMIMETIC EXOSKELETON TO ASSIST PEOPLE WITH MOBILITY IMPAIRMENTS (XoSoft)

Entidad financiadora: H2020 ICT-24-2015

Entidades participantes: FONDAZIONE ISTITUTO ITALIANO DI TECNOLOGIA, STICHTING SAXION, UNIVERSITY OF LIMERICK, ...

Duración, desde: 2016 hasta: 2018

Investigador principal: Dr. E. Rocon

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: NeuroMOD: DESARROLLO Y VALIDACION CLINICA DE UNA PLATAFORMA DE REHABILITACION BASADA EN NEUROMODULACION PARA PACIENTES CON TRASTORNOS DEL CONTROL MOTOR

Entidad financiadora: MINECO, DPI2015-68664-C4-1-R

Entidades participantes: CSIC, Univ. Francisco de Vitoria, Hospital Beata Maria Ana

Duración, desde: 2016 hasta: 2018 Cuantía de la subvención:

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo, Dr. Eduardo Rocon

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: MD: ANÁLISIS Y PARAMETRIZACIÓN DE LOS TRASTORNOS DEL MOVIMIENTO

Entidad financiadora: Intramural Especial CSIC 201650E055

Entidades participantes: CSIC

Duración, desde: 2016 hasta: 2018 Cuantía de la subvención:

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo

Número de investigadores participantes:

Título del proyecto: RoboCity2030-DIH-CM

Entidad financiadora: Comunidad de Madrid

Entidades participantes: UAH, UNED, UPM, URJC

Duración, desde: 2019 hasta: 2022 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Dr. Pablo González de Santos

Número de investigadores participantes:

Publicaciones o Documentos Científico-Técnicos

(CLAVE: L = libro completo, CL = capítulo de libro, A = artículo, R = "review", E = editor, S = Documento Científico-Técnico restringido.)

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino

Título: SISTEMA DE GESTIÓN DE ALFABETOS Y SÍMBOLOS GRÁFICOS

Ref. ☐ revista : ☒ Libro

Clave: L Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1985

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Universidad Complutense de Madrid

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino

Título: PLAP: UN SISTEMA QUE APRENDE A MEJORAR SU CAPACIDAD DE RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS MEDIANTE LA COMPARACIÓN DE LOS PLANES DE ACTUACIÓN GENERADOS

Ref. ☐ revista: X Libro

Clave: L Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1990

Editorial (si libro): Tesis doctoral

Lugar de publicación: Universidad Complutense de Madrid

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, J. Gasós, M.C. García-Alegre

Título: GENETIC PROCESSING OF THE SENSORIAL INFORMATION

Ref. X revista: Sensors & Actuators A ☐ Libro

Clave: A Volumen: 37-38 Páginas, inicial: 255 final: 259 Fecha: 1993

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, Luis J. Barrios Bravo

Título: KNOWLEDGE ACQUISITION FROM BATCH SEMICONDUCTOR MANUFACTURING DATA

Ref. X revista: IDA. Intelligent Data Analysis

Clave: A Volumen: 3 Páginas, inicial: 399 final: 408 Fecha: 1999

Editorial (si libro): Elsevier Science Inc.

Lugar de publicación: The Netherlands

Autores (p.o. de firma): Castillo, M^a. D. del, Serrano Moreno, J.I.

Título: A MULTISTRATEGY APPROACH FOR DIGITAL TEXT CATEGORIZATION FROM IMBALANCED DOCUMENTS

Ref. ☒ revista: ACM SIGKDD Explorations Libro

Clave: A Volumen : 6 Páginas, inicial: 70 final: 79 Fecha: 2004

Editorial (si libro): ACM Press

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano Moreno, J.I., Castillo, M^a. D. del

Título: A MULTISTRATEGY APPROACH FOR DIGITAL TEXT CATEGORIZATION

Ref. ☒ revista: Mathware & Soft Computing Journal Libro

Clave: A Volumen : XII (1) Páginas, inicial: 15 final: 32 Fecha: 2005

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Seco F, Jiménez A.R., Castillo, M^a. D. del.

Título: AIR COUPLED ULTRASONIC DETECTION OF SURFACE DEFECT IN FOOD CANS

Ref. ☒ revista: Libro

Clave: A Volumen : 17 Páginas, inicial: 1409 final: 1416 Fecha: 2006

Editorial (si libro): Measurement Science and Technology ISSN 0957-0233

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Castillo, M^a. D. Del, Serrano, J.I.

Título: AN INTERACTIVE HYBRID SYSTEM FOR IDENTIFYING AND FILTERING UNSOLICITED E-MAIL

Ref. ☒ revista: Lecture Notes in Computer Science. ISSN 0302-9743

Clave: A Volumen : 4224 Páginas, inicial: 779 final: 788 Fecha: 2006

Editorial (si libro): Springer-Verlag

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Castillo, M^a. D. del.

Título: TEXT REPRESENTATION BY A COMPUTATIONAL MODEL OF READING

Ref. ☒ revista: Lecture Notes in Computer Science. ISSN 0302-9743

Clave: A Volumen : 4232 Páginas, inicial: 237 final: 246 Fecha: 2006

Editorial (si libro): Springer-Verlag

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Castillo, M^a. D. del.

Título: EVOLUTIONARY LEARNING OF DOCUMENT CATEGORIES

Ref. ☒ revista: Information Retrieval. ISSN 1386-4564, doi: 10.1007/s10791-006-9012-6

Clave: A Volumen : 10 Páginas, inicial: 69 final: 83 Fecha: 2007

Editorial (si libro): Springer

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., del Castillo, M.D., Iglesias, A.

Título: DEALING WITH WRITTEN LANGUAGE SEMANTICS BY A CONNECTIONIST MODEL OF COGNITIVE READING

Ref. ☒ revista: Neurocomputing ISSN 0925-2312, doi:10.1016/j.neucom.2008.08.018

Clave: A Volumen: 72, 4-6 Páginas, inicial: 713 final: 725 Fecha: 2009

Editorial (si libro): Elsevier

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Del Castillo, M. D., Iglesias, A.

Título: ASSESING ASPECTS OF READING BY A CONNECTIONIST MODEL

Ref. X revista: Neurocomputing. ISSN 0925-2312 doi:10.1016/j.neucom.2008.12.039

Clave: A Volumen: 72, 16-18 Páginas, inicial: 3659 final: 3668 Fecha: 2009

Editorial (si libro): Elsevier

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Oliva, J., Ignacio Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Iglesias, A.

Título: SYMSS: A SYNTAX-BASED MEASURE FOR SHORT TEXT SEMANTIC SIMILARITY

Ref. X revista: Data & Knowledge Engineering, ISSN 0169-023X, doi:10.1016/j.datak.2011.01.002

Clave: A Volumen: 70 (4) Páginas, inicial: 390 final: 405 Fecha: 2011

Editorial (si libro): Elsevier

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., del Castillo, M.D., Ignacio Serrano, J.I., Oliva, J.

Título: SISTEMA DE AYUDA A LA DECISIÓN APLICADO A SITUACIONES DE EMERGENCIA EN TIEMPO REAL

Ref. X revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, ISSN 1697-7912,

doi:10.4995/RIAI.2011.01.10

Clave: A Volumen: 8 (1) Páginas, inicial: 80 final: 88 Fecha: 2011

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): del Castillo, M.D., Serrano, J.I., Ibáñez, J., Barrios, L.

Título: METODOLOGÍA PARA LA CREACIÓN DE UNA INTERFAZ CEREBRO-COMPUTADOR APLICADA A LA IDENTIFICACIÓN DE LA INTENCIÓN DE MOVIMIENTO

Ref. X revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, ISSN 1697-7912,
doi: 10.4995/RIAI.2011.02.12
Clave: A Volumen: 8 (2) Páginas, inicial: 93 final: 102 Fecha: 2011
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Del Castillo, M. D., Iglesias, A., Oliva, J.
Título: ON THE ORIGIN OF EVOLUTIONARY COMPUTATION SPECIES: INFLUENCES OF DARWIN'S THEORIES ON
COMPUTER SCIENCE
Ref. X revista: Artificial Intelligence Review ISSN 0269-2821, doi: 10.1007/s10462-011-9246-6
Clave: A Volumen: 38 Páginas, inicial: 41 final: 54 Fecha: 2012
Editorial (si libro): Springer Netherlands.
Lugar de publicación: Netherlands

Autores (p.o. de firma): Iglesias, I., del Castillo, M.D., Serrano, J.I., Oliva, J.
Título: A COMPUTATIONAL KNOWLEDGE-BASED MODEL FOR EMULATING HUMAN PERFORMANCE IN THE IOWA
GAMBLING TASK
Ref. X revista: Neural Networks ISSN 0893-6080, doi: 10.1016/j.neunet.2012.05.008
Clave: A Volumen: 33 Páginas, inicial: 168 final: 180 Fecha: 2012
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J.A. Gallego, J. Ibáñez, J.L. Dideriksen, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, D. Farina, E. Rocon
Título: A MULTIMODAL HRI TO DRIVE A NEUROPROSTHESIS FOR TREMOR MANAGEMENT
Ref. X revista: IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics--Part C: Applications and Reviews
Clave: A Volumen: 42(6) Páginas, inicial: 1159 final: 1168 Fecha: 2012
Editorial (si libro): IEEE
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J.A. Gallego, J. Ibáñez, J.L. Dideriksen, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, D. Farina, E. Rocon
Título: A REVIEW OF FMRI AS A TOOL FOR ENHANCING EEG-BASED BRAIN-MACHINE INTERFACES
Ref. X revista: Applied Bionics and Biomechanics
Clave: A Volumen: 9(2) Páginas, inicial: 125 final: 133 Fecha: 2012
Editorial (si libro): IOS Press
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Oliva, J., Ignacio Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Iglesias, A.
Título: A SMS NORMALIZATION SYSTEM INTEGRATING MULTIPLE GRAMMATICAL RESOURCES
Ref. X revista: Natural Language Engineering ISSN 1351-3249, doi: 10.1017/S1351324912000174
Clave: A Volumen: 19 (1) Páginas, inicial: 121 final: 141 Fecha: 2013
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, J.A. Gallego, E. Rocon
Título: ONLINE DETECTOR OF MOVEMENT INTENTION BASED ON EEG - APPLICATION IN TREMOR PATIENTS
Ref. X revista: Biomedical Signal Processing and Control DOI:10.1016/j.bspc.2013.07.006
Clave: A Volumen: 8 Páginas, inicial: 822 final: 829 Fecha: 2013
Editorial (si libro): Elsevier
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Ignacio Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Iglesias, A.
Título: EFFECTS OF TEXT ESSAY QUALITY ON READERS' WORKING MEMORY BY A COMPUTATIONAL MODEL
Ref. X revista: Biologically Inspired Cognitive Architectures. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.bica.2013.10.002>
Clave: A Volumen: 7 Páginas, inicial: 39 final: 52 Fecha: 2014
Editorial (si libro): Elsevier
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Oliva, J., Ignacio Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Iglesias, A.
Título: A METHODOLOGY FOR THE CHARACTERIZATION AND DIAGNOSIS OF COGNITIVE IMPAIRMENTS.
APPLICATION TO SPECIFIC LANGUAGE IMPAIRMENT
Ref. X revista: Artificial Intelligence in Medicine, doi:10.1016/j.artmed.2014.04.002
Clave: A Volumen: 61(2) Páginas, inicial: 89 final: 96 Fecha: 2014
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, E. Monge, F. Molina, I. Alguacil, J.L. Pons.
Título: DETECTION OF THE ONSET OF UPPER-LIMB MOVEMENTS BASED ON THE COMBINED ANALYSIS OF
CHANGES IN THE SENSORIMOTOR RHYTHMS AND SLOW CORTICAL POTENTIALS
Ref. X revista: Journal of Neural Engineering, doi: 10.1088/1741-2560/11/5/056009
Clave: A Volumen: 11(5) Páginas, inicial: final: Fecha: 2014
Editorial (si libro): IOPscience
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Carretero, M.
Título: COGNITIVE? SCIENCE?
Ref. X revista: Foundations of Science doi: 10.1007/s10699-013-9323-1
Clave: A Volumen: 19 Páginas, inicial: 115 final: 131 Fecha: 2014
Editorial (si libro): Springer
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J.I. Serrano, M.D. del Castillo, J. Oliva, R. Raya
Título: HUMAN-INSPIRED SEMANTIC SIMILARITY BETWEEN SENTENCES
Ref. X revista: Biologically Inspired Cognitive Architectures <http://dx.doi.org/10.1016/j.bica.2015.04.007>
Clave: A Volumen: Páginas, inicial: 121 final: 133 Fecha: 2015
Editorial (si libro): Elsevier
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, E. Monge, F. Molina, I. Alguacil, J.L. Pons.
Título: PREDICTIVE CLASSIFICATION OF SELF-PACED UPPER-LIMB ANALYTICAL MOVEMENTS WITH EEG
Ref. X revista: Medical & Biological Eng & Computing (MBEC). Doi: 10.1007/s11517-015-1311-x
Clave: A Volumen: 53(11) Páginas, inicial: 1201 final: 1210 Fecha: 2015
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Sergio Lerma; M. Dolores del Castillo; J. Ignacio Serrano; Eduardo Rocon; Rafael Raya; Ignacio Martínez-Caballero
Título: CONTROL OF GAIT IN CHILDREN WITH CEREBRAL PALSY. PRELIMINARY DATA FOR THE CONSTRUCTION
OF A BRAIN COMPUTER INTERFACE
Ref. X revista: Gait & Posture, doi: 10.1016/j.gaitpost.2015.06.082, 2015
Clave: A Volumen: 42 Páginas, inicial: S42 final: Fecha: 2015
Editorial (si libro): Elsevier
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Bayón, C.; Lerma, S.; Ramírez, O.; Serrano, J.; Del Castillo, M.; Raya, R.; Belda-Lois, J.; Martínez, I.; and Rocon, E.
Título: LOCOMOTOR TRAINING THROUGH A NOVEL ROBOTIC PLATFORM FOR GAIT REHABILITATION IN
PEDIATRIC POPULATION: SHORT REPORT
Ref. X revista: Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation, doi: 10.1186/s12984-016-0206-x
Clave: A Volumen: 13:98 Páginas, inicial: final: Fecha: 2016
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Jaime Ibáñez, Esther Monge-Pereira, Francisco Molina-Rueda, J. I. Serrano, María D. del Castillo, Alicia Cuesta-Gómez, María Carratalá-Tejada, Roberto Cano-de-la-Cuerda, Isabel M. Alguacil-Diego, Juan C. Miangolarra-Page, Jose L. Pons

Título: LOW LATENCY ESTIMATION OF MOTOR INTENTIONS TO ASSIST REACHING MOVEMENTS ALONG MULTIPLE SESSIONS IN CHRONIC STROKE PATIENTS: A FEASIBILITY STUDY

Ref. X revista: Frontiers in Neuroscience, doi:

Clave: A Volumen: 11 Páginas, inicial: 126 final: Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): C. Bayón, O. Ramírez, J.I. Serrano, M.D. Del Castillo, A. Pérez-Somarriba, J.M. Belda-Lois, I. Martínez-Caballero, S. Lerma-Lara, C. Cifuentes, A. Frizera, E. Rocon

Título: DEVELOPMENT AND EVALUATION OF A NOVEL ROBOTIC PLATFORM FOR GAIT REHABILITATION IN PATIENTS WITH CEREBRAL PALSY: CPWALKER

Ref. X revista: Robotics and Autonomous Systems, doi: 10.3389/fnins.2017.00126

Clave: A Volumen: 91 Páginas, inicial: 101 final: 114 Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Jesús Oliva, J. Ignacio Serrano, M. Dolores del Castillo, Ángel Iglesias

Título: CROSS-LINGUISTIC COGNITIVE MODELING OF VERBAL MORPHOLOGY ACQUISITION

Ref. X revista: Cognitive Computation, doi: 10.1007/s12559-017-9454-8

Clave: A Volumen: 9(2) Páginas, inicial: 237 final: 258 Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J. Ignacio Serrano, Ángel Iglesias, M. Dolores del Castillo

Título: PLAUSIBILITY VALIDATION OF A DECISION MAKING MODEL USING SUBJECTS' EXPLANATIONS OF DECISIONS

Ref. X revista: Biologically Inspired Cognitive Architectures, DOI: 10.1016/j.bica.2017.03.002

Clave: A Volumen: 20 Páginas, inicial: 1 final: 9 Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J.I. Serrano, S. Lambrecht, M.D. del Castillo, J.P. Romero, J. Benito-León, E. Rocon

Título: IDENTIFICATION OF ACTIVITIES OF DAILY LIVING IN TREMOROUS PATIENTS USING INERTIAL SENSORS

Ref. X revista: Expert Systems with Applications, doi: 10.1016/j.eswa.2017.04.032

Clave: A Volumen: 83 Páginas, inicial: 40 final: 48 Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J. Ignacio Serrano, Juan P. Romero, M^a Dolores del Castillo, Eduardo Rocon, Elan D. Louis, Julián Benito-León

Título: A DATA MINING APPROACH USING CORTICAL THICKNESS FOR DIAGNOSIS AND CHARACTERIZATION OF ESSENTIAL TREMOR

Ref. X revista: Scientific Reports. doi: 10.1038/s41598-017-02122-3.

Clave: A Volumen: 7(1) 2190 Páginas, inicial: final: Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M. Dolores del Castillo, J. Ignacio Serrano, Sergio Lerma, Ignacio Martínez, Eduardo Rocon

Título: EVALUACIÓN NEUROFISIOLÓGICA DEL ENTRENAMIENTO DE LA IMAGINACIÓN MOTORA CON REALIDAD VIRTUAL EN PACIENTES PEDIÁTRICOS CON PARÁLISIS CEREBRAL

Ref. X revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. <https://doi.org/10.4995/riai.2017.8819>

Clave: A Volumen: 15(29) Páginas, inicial: 174 final: 179 Fecha: 2018

Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Benito-León, Julián; Serrano, Ignacio; Louis, Elan; Holobar, Ales; Romero, Juan Pablo; Povalej, Petra; Bermejo-Pareja, Felix; del Castillo, Mª Dolores; Posada, Ignacio; Rocon, Eduardo
Título: TREMOR SEVERITY IN PARKINSON'S DISEASE AND CORTICAL CHANGES OF AREAS CONTROLLING MOVEMENT SEQUENCING: A PRELIMINARY STUDY
Ref. X revista: Journal of Neuroscience Research, doi: 10.1002/jnr.24248
Clave: A Volumen: 96 Páginas, inicial: 1341 final: 1352 Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Roberto López-Blanco, Miguel A. Velasco, Antonio Méndez-Guerrero, Juan Pablo Romero, María Dolores del Castillo, J. Ignacio Serrano, Julián Benito-León, Félix Bermejo-Pareja, Eduardo Rocon
Título: ESSENTIAL TREMOR QUANTIFICATION BASED ON THE COMBINED USE OF SMARTPHONE AND A SMARTWATCH: THE NETMD STUDY
Ref. X revista: Journal of Neuroscience Methods, doi: 10.1016/j.jneumeth.2018.02.015
Clave: A Volumen: 303 Páginas, inicial: 95 final: 102 Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): R. López-Blanco, J. Benito-León, S. Llamas-Velasco, M. D. del Castillo, J. I. Serrano, E. Rocon, J. P. Romero, M. A. Velasco
Título: INTERACCIÓN CON PANTALLA TÁCTIL DE SMARTPHONE EN PACIENTES CON TEMBLOR ESENCIAL Y SUJETOS SANOS
Ref. X revista: Neurología, <https://doi.org/10.1016/j.nrl.2018.05.005>
Clave: A Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano JI., del Castillo MD, Cortes V, Mendez N, Arroyo A, Andreo A, Rocon E, Del Valle M, Herreros J, Romero JP.
Título: EEG MICROSTATES CHANGE IN RESPONSE TO INCREASE IN DOPAMINERGIC STIMULATION IN TYPICAL PARKINSON'S DISEASE PATIENTS
Ref. X revista: Frontiers in Neuroscience. <https://doi.org/10.3389/fnins.2018.00714>
Clave: A Volumen: 12 (714) Páginas, inicial: 1 final: 9 Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Benito-León, Julián; Serrano, Ignacio; Louis, Elan; Holobar, Ales; Romero, Juan Pablo; Povalej-Brzan, Petra; Bermejo-Pareja, Félix; del Castillo, Mª Dolores; Posada, Ignacio; Rocon, Eduard
Título: ESSENTIAL TREMOR SEVERITY AND ANATOMICAL CHANGES IN BRAIN AREAS CONTROLLING MOVEMENT SEQUENCING
Ref. X revista: Annals of Clinical and Translational Neurology . doi.org/10.1002/acn3.681
Clave: A Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): JP. Romero, I. Serrano, D. Del Castillo, A. Arroyo, V. Cortés, J. Andreo, J. Periañez, M. Rios
Título: FINGER TAPPING PROFILE IN "ON STATE" PD PATIENTS
Ref. X revista: Movement Disorders
Clave: A Volumen: 33, Suppl 2 Páginas, inicial: 459 final: Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): JP. Romero, I. Serrano, D. Del Castillo, A. Arroyo, V. Cortés, J. Andreo, J. Periañez, M. Rios

Título: EEG MICROSTATES CHANGES IN RESPONSE TO INCREASE IN DOPAMINERGIC STIMULATION IN TREATED TYPICAL PARKINSON'S DISEASE PATIENTS WITHOUT CLINICAL FLUCTUATIONS

Ref. X revista: Movement Disorders

Clave: A Volumen: 33, Suppl 2 Páginas, inicial: 643 final: Fecha: 2018

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M. Velasco, R. Lopez-Blanco, I. Serrano, M. del Castillo, J. Romero, J. Benito-Leon, E. Rocon

Título: GAIT AND STANCE EVENTS MEASURED WITH SMARTWATCHES IN PATIENTS WITH PD AND ET

Ref. X revista: Movement Disorders

Clave: A Volumen: 33, Suppl 2 Páginas, inicial: 523 final: Fecha: 2018

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Roberto López-Blanco, Miguel A. Velasco, Antonio Méndez-Guerrero, Juan Pablo Romero, María Dolores del Castillo, J. Ignacio Serrano, Eduardo Rocon, Julián Benito-León

Título: SMARTWATCH FOR THE ANALYSIS OF REST TREMOR IN PATIENTS WITH PARKINSON'S DISEASE

Ref. X revista: Journal of the Neurological Sciences, doi.org/10.1016/j.jns.2019.04.011

Clave: A Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2019

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): JP. Romero, , A. Arroyo, J. Andreo, M. Del Castillo, J. Serrano, E. Rocon, N. Malpica, E. Melero, E. Sanz, M. Gil, E. Rodríguez

Título: EEG GUIDED NEUROFEEDBACK BOOSTS EFFECTS OF MOTOR CORTEX NEUROMODULATION OF rTMS IN PARKINSON'S DISEASE PATIENTS

Ref. X revista: Movement Disorders

Clave: A Volumen: 34, Suppl 2 Páginas, inicial: 2124 final: Fecha: 2019

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): JP. Romero, , A. Arroyo, J. Andreo, M. Del Castillo, J. Serrano, E. Rocon, N. Malpica, E. Melero, E. Sanz, M. Gil, P. Serrano, E. Rodríguez

Título: VIRTUAL REALITY EEG GUIDED MOTOR NEUROFEEDBACK TRAINING HAS MID-TERM EFFECTS IN PARKINSON'S DISEASE PATIENTS LIMITS OF STABILITY

Ref. X revista: Movement Disorders

Clave: A Volumen: 33, Suppl 2 Páginas, inicial: 523 final: Fecha: 2019

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M.D. del Castillo, J. I. Serrano, E. Rocon, JP. Romero, J. Andreo, A. Arroyo, N. Malpica, E. Melero, M. Gil, E. Sanz

Título: EFFECTS OF THE NEUROMODULATION OF SENSORIMOTOR RHYTHMS ON THE EVENT-RELATED DESYNCHRONIZATION PHENOMENON IN PARKINSON'S DISEASE

Ref. X revista: Movement Disorders

Clave: A Volumen: 34, Suppl 2 Páginas, inicial: 1206 final: Fecha: 2019

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): D. Herraz-Aguilar, A. Maitín, R. Perezzan, D. Del Castillo, I. Serrano, E. Rocon, E. Rodríguez, A. Arroyo, J. Andreo, J. Romero

Título: INFLUENCE OF SPATIAL FILTERING ON EEG SIGNAL STOCHASTICITY MEASUREMENTS IN PARKINSON'S DISEASE

Ref. X revista: Movement Disorders

Clave: A Volumen: 34, Suppl 2 Páginas, inicial: 893 final: Fecha: 2019

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Otros artículos en revistas

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, F. Cano, A. Alique

Título: AUTOMATIZACIÓN DE ALMACENES

Ref. ☒ X revista: ALIMAQ ☐ Libro

Clave: A Volumen: Páginas, inicial: 18 final: 24 Fecha: 1987

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, R. García-Rosa

Título: SISTEMA CAD/CAM PARA LA FABRICACIÓN DE CIRCUITOS IMPRESOS DE ALTA FRECUENCIA

Ref. ☒ X revista: IMHE ☐ Libro

Clave: A Volumen: Páginas, inicial: 296 final: 300 Fecha: 1989

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, D. Kumpel, F. Serradilla, J. Sánchez

Título: UN SISTEMA DE PLANIFICACIÓN DE TAREAS QUE APRENDE DE LA EXPERIENCIA (I)

Ref. ☒ X revista: Automatización integrada & Revista de Robótica ☐ Libro

Clave: A Volumen: 63 Páginas, inicial: 87 final: 92 Fecha: 1991

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, D. Kumpel, F. Serradilla, J. Sánchez

Título: UN SISTEMA DE PLANIFICACIÓN DE TAREAS QUE APRENDE DE LA EXPERIENCIA (Y II)

Ref. ☒ X revista: Automatización integrada & Revista de Robótica ☐ Libro

Clave: A Volumen: 64 Páginas, inicial: 32 final: 36 Fecha: 1991

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, Luis J. Barrios Bravo

Título: DESCUBRIR EL CONOCIMIENTO EN UN PROCESO INDUSTRIAL

Ref. ☒ X revista: Datamation ☐ Libro

Clave: A Volumen: 140 Páginas, inicial: 66 final: 71 Fecha: 1998

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Capítulos de Libros

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., Del Castillo, M.D., Serrano, J. I., Oliva, J.

Título: CONNECTIONIST MODELS OF DECISION MAKING

Ref. X Libro: Decision Support Systems.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 49 final: 62

Fecha: 2010

Editorial (si libro): IN-TECH Publisher. ISBN 978 953 7619 64 0

Lugar de publicación: Austria.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Del Castillo, M.D.

Título: DOCUMENT INDEXING TECHNIQUES FOR TEXT MINING

Ref. X Libro: Encyclopedia of Data Warehousing and Mining 2nd edition.

Clave: CL Volumen: II Páginas, inicial: 716 final: 721

Fecha: 2008

Editorial (si libro): John Wang (Ed). Information Science Reference (IGI Global). ISBN 978-1-60566-010-3

Lugar de publicación: EEUU.

Autores (p.o. de firma): Del Castillo, M.D., Iglesias, A. and Serrano, J. I.

Título: DATA MINING FOR OBTAINING SECURE E-MAIL COMMUNICATIONS

Ref. X Libro: Encyclopedia of Data Warehousing and Mining 2nd edition

Clave: CL Volumen: I Páginas, inicial: 445 final: 449

Fecha: 2008

Editorial (si libro): John Wang (Ed). Information Science Reference (IGI Global). ISBN 978-1-60566-010-3

Lugar de publicación: EEUU.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Oliva, J., Del Castillo, M.D., Iglesias, A.

Título: COMPUTATIONAL APPROACHES TO THE PSYCHOLOGY OF LANGUAGE

Ref. X Libro: Psychology of Language, Nova Science Publishers. ISBN: 978-1-61942-811-9

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 1 final: 46

Fecha: 2012

Editorial (si libro): https://www.novapublishers.com/catalog/product_info.php?products_id=28730

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Ibáñez, J., Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Piazza, S., Lambrecht, S., Torricelli, D.

Título: HUMAN-ROBOT COGNITIVE INTERACTION.

Ref. X Libro: Wearable Robots Revisited, John Wiley & Sons Eds

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2016

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Ibáñez, J., Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Monge, E., Molina, F., Rivas, F., Pons, J.L.

Título: HETEROGENEOUS BCI-TRIGGERED FUNCTIONAL ELECTRICAL STIMULATION INTERVENTION FOR THE UPPER-LIMB REHABILITATION OF STROKE PATIENTS

Ref. X Libro: Brain-Computer Interface Research. A State-of-the-Art Summary 4.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 67 final: 77

Fecha: 2016

Editorial (si libro): Springer.

Lugar de publicación: EEUU.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Bayón, C., Ramírez, O., Martínez, I., Lerma, S., Rocon, E.

Título: MOTOR IMAGERY WHEN YOU CAN NOT IMAGINE MOVEMENT: IMMERSIVE VIR REALITY-BASED BCI FOR CEREBRAL PALSY NEUROREHABILITATION

Ref. X Libro: Brain-Computer Interface Research. A State-of-the-Art Summary 5.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2016

Editorial (si libro): Springer.

Lugar de publicación: EEUU.

Autores (p.o. de firma): J. Ignacio Serrano, M. Dolores del Castillo, Filipe Barroso, Diego Torricelli

Título: uestos métodos de evalaución de la marcha humana

Ref. X Libro: La Marcha Humana: Biomecánica, evaluación y patología. Francisco Molina, María Carratalá (eds.) ISBN: 9788491104056

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final: 89-100

Fecha: 2020

Editorial (si libro): Editorial Médica Panamericana

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Bayón, C., Ramírez, O., Martínez, I., Lerma, S., Martínez.Caballero, Rocon, E.

Título: BCI-Based Facilitation of Cortical Activity to Gait Onset after Single Event Multi-level Surgery in Cerebral Palsy

Ref. X Libro: Brain-Computer Interface Research. A State-of-the-Art Summary

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2017

Editorial (si libro): Springer.

Lugar de publicación: EEUU.

Contribuciones a Congresos

Artículos en actas de congresos ISI

Autores (p.o. de firma): Bayón, C, Ramírez, O, del Castillo, M D, Serrano, J.I., Raya, R, Belda-Lois, J.M., Poveda, R, Mollà, F, Martín, T., Martínez-Caballero, I., Lerma Lara, S., Rocon, E.

Título: CPWALKER: ROBOTIC PLATFORM FOR GAIT REHABILITATION IN PATIENTS WITH CEREBRAL PALSY

Tipo: Ponencia

Publicación: Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2016

Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2016

Editorial (si libro): IEEE Robotics & Automation Society

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): M.D. del Castillo, J.I. Serrano, J. Oliva

Título: COMPUTATIONAL COGNITIVE MODELING OF INFLECTIONAL VERB MORPHOLOGY IN SPANISH-SPEAKERS FOR THE CHARACTERIZATION AND DIAGNOSIS OF ALZHEIMER'S DISEASE

Tipo: Ponencia

Publicación: 2nd Workshop of Computational Linguistics and clinical Psychology: from Linguistic Signal to Clinical Reality, NAACL HTL 2015. <http://www.aclweb.org/anthology/W/W15/W15-1200.pdf>

Volumen: Páginas, inicial: 61 final: 70

Fecha: 2015

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Sergio Lerma; M. Dolores del Castillo; J. Ignacio Serrano; Eduardo Rocon; Rafael Raya; Ignacio Martínez

Título: EEG CONTROL OF GAIT IN CHILDREN WITH CEREBRAL PALSY. PRELIMINARY DATA FOR THE CONSTRUCTION OF A BRAIN COMPUTER INTERFACE

Tipo: Ponencia

Publicación: Proceedings of the 24th Annual Meeting of ESMAC European Society for Movement Analysis in Adults and Children

Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2015

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Alemania

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, E. Monge, F. Molina, F.M. Rivas, I. Alguacil, J.C. Miangolarra, J.L. Pons

Título: UPPER-LIMB MUSCULAR ELECTRICAL STIMULATION DRIVEN BY EEG-BASED DETECTIONS OF THE INTENTIONS TO MOVE: A PROPOSED INTERVENTION FOR PATIENTS WITH STROKE

Tipo: Ponencia
Publicación: EMBC 2014 Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Volumen: Páginas, inicial: 1646 final: 1649 Fecha: 2014
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: Chicago, USA

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, F. Molina, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, E. Monge, F.M. Rivas, M. Carratalá, J. Iglesias, I. Alguacil, A. Cuesta, R.Cano, J.C. Miangolarra, J.L. Pons
Título: A BCI INTERVENTION FOR UPPER-LIMB FUNCTIONAL MOVEMENTS OF CHRONIC STROKE PATIENTS
Tipo: Ponencia
Publicación: EMBC 2014 Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2014
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: Chicago, USA

Autores (p.o. de firma): Ibáñez J, del Castillo, M.D., Serrano, J.I.
Título: SINGLE-TRIAL DETECTION OF THE EVENT-RELATED DESYNCHRONIZATION TO LOCATE WITH TEMPORAL PRECISION THE ONSET OF VOLUNTARY MOVEMENTS IN STROKE PATIENTS
Ref. X revista: IFMBE Proceedings
Clave: A Volume 41 Páginas, inicial: 1651 final: 1654 Fecha: 2014
Editorial (si libro): Springer
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Oliva, J., Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Iglesias, A.
Título: COMPUTATIONAL COGNITIVE MODELING FOR THE DIAGNOSIS OF SPECIFIC LANGUAGE IMPAIRMENT
Tipo: Ponencia
Publicación: EFMI Special Topic Conference 2013 - Data and Knowledge for Medical Decision Support Systems Conference, DOI. 10.3233/978-1-61499-240-0-88
Volumen: ISBN: 978-1-61499-239-4 Páginas, inicial:88 final:92 Fecha: 2013
Editorial (si libro): IOS Press
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Iglesias, I., del Castillo, M.D., Serrano, J.I., Oliva, J.
Título: KNOWLEDGE-BASED MODELING IN DYNAMIC DECISION MAKING
Tipo: Ponencia
Publicación: Proceedings of the 34th Annual Conference of the Cognitive Science Society
Volumen: Páginas, inicial:1715 final:1720 Fecha: 2012
Editorial (si libro): ISBN: 978-0-9768318-8-4
Lugar de publicación: Austin, TX: Cognitive Science Society

Autores (p.o. de firma): Oliva, J., Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Iglesias, A.
Título: SMS NORMALIZATION: COMBINING PHONETICS, MORPHOLOGY AND SEMANTICS
Tipo: Ponencia
Publicación: Proc. of Conference of the Spanish Society of Artificial Intelligence - CAEPIA'11
Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2011
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Ibáñez J., Serrano J. I., del Castillo M. D., Barrios L. J., Gallego J. A., Rocón E.
Título: AN EEG-BASED DESIGN FOR THE ONLINE DETECTION OF MOVEMENT INTENTION
Tipo: Ponencia
Publicación: International Work-Conference on Artificial Neural Networks, IWANN 2011
Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2011
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: Málaga, Junio 2011

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., del Castillo, M. D.

Título: DO ARTIFICIAL GENERAL INTELLIGENT SYSTEMS REALLY NEED TO BE CONSCIOUS?

Tipo: Ponencia

Publicación: 3rd International Conference on Agents and Artificial Intelligence. ICAART 2011

Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2011

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., del Castillo, M.D., Serrano, J. I., Oliva, J.

Título: A PSYCHOLOGICALLY AND NEUROPHYSIOLOGICALLY PLAUSIBLE MODEL FOR EMULATING HUMAN BEHAVIOR IN DECISION MAKING TASKS

Tipo: Ponencia

Publicación: Brain Inspired Cognitive Systems – BICS2010

Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2010

Editorial (si libro): ISBN 978 84 614 1870 1

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., Del Castillo, M.D., Santos, M., Serrano, J. I., Oliva, J.

Título: AN ITERATIVE DECISION SUPPORT SYSTEM FOR MANAGING FIRE EMERGENCIES

Tipo: Ponencia

Publicación: Actas de 9th International FLINS Conference on Computational Intelligence in Decision and Control.

Volumen: Páginas, inicial: 820 final: 825 Fecha: 2010

Editorial (si libro): World Scientific Proceedings. ISBN 978 981 4324 69

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Ibáñez, J., Serrano, J. I., Del Castillo, M.D., L.J. Barrios

Título: AN ASYNCHRONOUS BMI SYSTEM FOR ONLINE SINGLE-TRIAL DETECTION OF MOVEMENT INTENTION

Tipo: Ponencia

Publicación: EMBC 2010, 32nd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society

Volumen: Páginas, inicial: 4562 final: 4565 Fecha: 2010

Lugar de publicación: Buenos Aires

Autores (p.o. de firma): Jesús Oliva, José Ignacio Serrano, María Dolores del Castillo, Ángel Iglesias

Título: COGNITIVE MODELING OF THE ACQUISITION OF A HIGHLY INFLECTED VERBAL SYSTEM

Tipo: Póster

Publicación: International Conference on Cognitive Modeling ICCM 2010

Volumen: Páginas, inicial: 181 final: 186 Fecha: 2010

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Del Castillo, M.D., Iglesias, A., Oliva, J.

Título: CHARACTERIZING PRIOR KNOWLEDGE-ATTENTION RELATIONSHIP BY A COMPUTATIONAL MODEL OF COGNITIVE READING

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de WCCI- International Joint Conference on Neural Networks IJCNN 2008.

Volumen: Páginas, inicial: 882 final: 887 Fecha: 2008

Editorial (si libro): INNS and IEEE Computational Intelligence Society Press. ISBN: 978-1-4244-1821-3

Lugar de publicación: Hong Kong, China.

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., Del Castillo, M.D., Santos, M., Serrano, J. I., Oliva, J.

Título: A COMPARISON BETWEEN POSSIBILITY AND PROBABILITY IN MULTIPLE CRITERIA DECISION MAKING

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de 8th International FLINS Conference on Computational Intelligence in Decision and Control.

Volumen: Páginas, inicial: 307 final: 312 Fecha: 2008

Editorial (si libro): World Scientific Proceedings. ISBN 978-981-279-946-3

Lugar de publicación: Madrid, Spain

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Del Castillo, M.D., Iglesias, A.

Título: CHARACTERIZING INDIVIDUAL INTEREST BY A COMPUTATIONAL MODEL OF READING

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Advances in Cognitive Neurodynamics: Proceedings of International Conference on Cognitive Neurodynamics ICCN 2007.

Volumen: Páginas, inicial: 539 final: 544

Fecha: 2008

Editorial (si libro): Wang, Rubin; Gu, Fanji; Shen, Enhua (Eds.), Springer. ISBN 978-1-4020-8386-0

Lugar de publicación: Shanghai, China.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Iglesias, A., Del Castillo, M.D.

Título: MODELING HUMAN READING IN CONCEPTUAL NETWORKS FOR TEXT REPRESENTATION AND COMPARISON

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de XX International Joint Conference on Neural Networks IJCNN 2007.

Volumen: Páginas, inicial: 613 final: 618

Fecha: 2007

Editorial (si libro): INNS and IEEE Computational Intelligence Society. ISBN 978-1-4244-1380-5

Lugar de publicación: Orlando, USA.

Autores (p.o. de firma): Del Castillo, M.D., Iglesias, A. and Serrano, J. I.

Título: AN INTEGRATED APPROACH TO FILTERING PHISHING E-MAILS

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Lecture Notes in Computer Science. ISSN 0302-9743

Volumen: 4739 Páginas, inicial: 321 final: 328

Fecha: 2007

Editorial (si libro): Springer-Verlag Berlin Heidelberg.

Lugar de publicación: Alemania.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Iglesias, A. and Del Castillo, M.D.

Título: A CONNECTIONIST MODEL OF HUMAN READING

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Lecture Notes in Computer Science. ISSN 0302-9743

Volumen: 4507 Páginas, inicial: 1106 final: 1113

Fecha: 2007

Editorial (si libro): Springer-Verlag Berlin Heidelberg.

Lugar de publicación: Alemania.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I and Del Castillo, M. D.

Título: AN INTERACTIVE HYBRID SYSTEM FOR IDENTIFYING AND FILTERING UNSOLICITED EMAIL

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de IEEE/WIC/ACM International Conference on Web Intelligence 2005.

Volumen: 2 Páginas, inicial: 814 final: 815

Fecha: 2005

Editorial (si libro): IEEE/WIC/ACM, IEEE Computer Society Press. ISBN 0-76952415-X.

Lugar de publicación: Compiègne, Francia.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Alonso, J., Del Castillo, M. D. and Naranjo, J. E.

Título: EVOLUTIONARY OPTIMIZATION OF AUTONOMOUS VEHICLE TRACKS.

Tipo: Póster.

Publicación: Actas de IEEE CEC05.

Volumen: 2 Páginas, inicial: 1332 final: 1339

Fecha: 2005

Editorial (si libro): IEEE Computer Society Press, Num. 05TH8834. ISBN 0-7803-9363-5.

Lugar de publicación: Edimburgo, Reino Unido.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Castillo, M^a. D. del

Título: GENETIC EXTRACTION OF TEXT CATEGORY DESCRIPTIONS.

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de World Automation Congress WAC2004.

Volumen: 4 Páginas, inicial: 7 final: 12

Fecha: 2004

Editorial (si libro): TSI Press. ISBN1-889335-20-7

Lugar de publicación: Sevilla, España.

Autores (p.o. de firma): Martín, V., Recio, M., et al, Barrios, L.J., Castillo, M^a. D. del ,et al
Título: KNOWLEDGE-BASED SOFTWARE SYSTEM FOR FAST YIELD LOSS DETECTION IN A SEMICONDUCTOR FAB
Clave: CL Volumen: 3216 Páginas, inicial: 88 final: 101 Fecha: 1997
Editorial (si libro): ISBN 0-8194-2648-2. Keshavarzi, Prasad and Hartmann
Lugar de publicación: Washington

Autores (p.o. de firma): Merino, M.A., Recio, M., et al, Barrios, L.J., Castillo, M^a. D. del et al
Título: YIELD IMPROVEMENT VIA AUTOMATIC ANALYSIS OF WAFER PROCESSING ORDER
Publicación: Actas de Microelectronic, Manufacturing Yield, Reliability and Failure Analysis IV.
Volumen: 3510 Páginas, inicial: 135 final: 146 Fecha: 1998
Editorial (si libro): ISBN 0-8194-2969-4. S. Prasad, H. Hartman, T. Tsujide
Lugar de publicación: Washington

Otros artículos en actas de congresos y volúmenes colectivos

Autores (p.o. de firma): Juan Pablo Romero Muñoz, Eduardo Rocon , María Dolores Del Castillo, Ignacio Serrano, Norberto Malpica, Aida Arroyo , Verónica Cortés, Jorge Andreo, Marcos Ríos
Título: PROYECTO NEUROMOD. NEUROMODULACIÓN COMO ESTRATEGIA DE REHABILITACIÓN MOTORA EN PACIENTES CON ENFERMEDAD DE PARKINSON.
Tipo: Póster
Publicación: XVI Reunión Anual de la Asociación Madrileña de Neurología. Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: ESPAÑA

Autores (p.o. de firma): Juan Pablo Romero Muñoz, José Periañez, María Dolores Del Castillo, Ignacio Serrano, ,Eduardo Rocon, Aida Arroyo , Verónica Cortés, Jorge Andreo, Marcos Ríos
Título: CARACTERIZACIÓN DEL "FINGER TAPPING" EN PACIENTES CON EP TRATADOS VERSUS CONTROLES SANOS.
Tipo: Póster
Publicación: XVI Reunión Anual de la Asociación Madrileña de Neurología. Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: ESPAÑA

Autores (p.o. de firma): Aida Arroyo, José Periañez,, Jorge Andreo, Verónica Cortés, Genny Lubrini, Marcos Ríos, J. Ignacio Serrano, María Dolores del Castillo, Eduardo Rocon, Juan Pablo Romero
Título: LA VELOCIDAD DE PROCESAMIENTO Y SU IMPLICACIÓN EN LA EVOLUCIÓN DE LA ENFERMEDAD DE PARKINSON.
Tipo: Póster
Publicación: XVI Reunión Anual de la Asociación Madrileña de Neurología. Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: ESPAÑA

Autores (p.o. de firma): J. Ignacio Serrano, Verónica Cortés, Nuno Mendes, J. Pablo Romero, Enrique Rodríguez, Eduardo Rocon, M. Dolores del Castillo
Título: ESTUDIO DEL CAMBIO EN LOS MICROESTADOS EEG COMO RESPUESTA A LA INGESTA DOPAMINÉRGICA EN PACIENTES CON ENFERMEDAD DE PARKINSON
Tipo: Ponencia
Publicación: Cognitive Area Networks Volumen: 3(1) Fecha: 2018
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: ESPAÑA

Autores (p.o. de firma): Velasco, M., López R., Romero, JP., del Castillo, M D, Serrano, Benito-León, J., Rocon, E.

Título: CUANTIFICACIÓN DEL TEMBLOR ESENCIAL BASADA EN EL USO COMBINADO DE UN SMARTPHONE Y SMARTWATCH: EL SISTEMA

Tipo: Ponencia

Publicación: Congreso Sociedad Española de Neurología (SEN)

Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): Velasco, M., López R., Romero, JP., del Castillo, M D, Serrano, Benito-León, J., Rocon, E.

Título: ASSESSMENT OF TREMOR SEVERITY IN PATIENTS WITH ESSENTIAL TREMOR USING SMARTWATCHES

Tipo: Ponencia

Publicación: XXXVIII Jornadas de Automática

Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): J. Ignacio Serrano, M. Dolores del Castillo, Eduardo Rocon, Cristina Bayón, Óscar Martínez, Yolanda Escudero, Ignacio Martínez, Sergio Lerma

Título: VALIDACIÓN FUNCIONAL DE LA REHABILITACIÓN ROBÓTICA BASADA EN NEUROMODULACIÓN PARA EL INICIO DE LA MARCHA EN PARÁLISIS CEREBRAL: UN CASO DE ESTUDIO

Tipo: Ponencia

Publicación: Cognitive Area Networks

Volumen: 3(1)

Fecha: 2017

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: ESPAÑA

Autores (p.o. de firma): JI. Serrano, M.D. del Castillo, E. Rocon, O. Martínez, Y. Escudero, I.Martínez, S. Lerma

Título: VALIDACIÓN FUNCIONAL DE LA REHABILITACIÓN ROBÓTICA BASADA EN NEUROMODULACIÓN PARA EL INICIO DE LA MARCHA EN PARÁLISIS CEREBRAL: UN CASO DE ESTUDIO

Tipo: Ponencia

Publicación: Cognitive Area Networks. Actas 8º Simposio CEA de Bioingeniería 2016, Interfaces Cerebro-Computadora (BCI) y Tecnologías Asistenciales

Volumen: 1 ISSN 2341-4243, pp. 57-62

Fecha: 2016

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Málaga, Spain

Autores (p.o. de firma): S. Lerma, M.D. del Castillo, JI. Serrano, E. Rocon, R. Raya, I.Martínez,

Título: EEG CONTROL OF GAIT IN CHILDREN WITH CEREBRAL PALSY. PRELIMINARY DATA FOR THE CONSTRUCTION OF A BRAIN COMPUTER INTERFACE

Tipo: Ponencia

Publicación: 24th Annual Meeting of ESMAC. European Society for Movement Analysis in Adults and Children

Volumen:

Fecha: 2015

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Heidelberg, Germany

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, E. Monge, F. Molina, I. Alguacil, R. Cano, M. Carratalá, A. Cuesta, J.C. Miangolarra, J.L. Pons

Título: RECALIBRACIÓN ENTRE SESIONES EN SISTEMAS DE BCI PARA LA DETECCIÓN DE LA INTENCIÓN DE MOVIMIENTO

Tipo: Ponencia

Publicación: VIII Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad. Iberdiscap 2015

Volumen:

Fecha: 2015

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Chile

Autores (p.o. de firma): JI. Serrano, M.D. del Castillo, R. Raya, C. Bayón, E. Rocon, I.Martínez, S. Lerma

Título: INTEGRACIÓN DE CARACTERÍSTICAS DE LA SEÑAL ELECTROENCEFALOGRÁFICA PARA LA DETECCIÓN DEL INICIO DE MOVIMIENTOS VOLUNTARIOS

Tipo: Ponencia

Publicación: Cognitive Area Networks. Actas 6º Simposio CEA de Bioingeniería 2014, Interfaces Cerebro-Computadora (BCI) y Tecnologías Asistenciales

Volumen: 1 ISSN 2341-4243, pp. 23-26

Fecha: 2014

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Málaga, Spain

Autores (p.o. de firma): J.I. Serrano, M.D. del Castillo, R. Raya, C. Bayón, E. Rocon, I. Martínez, S. Lerma, E. Rocon

Título: BCI BASADO EN LA FACILITACIÓN ASOCIATIVA DE LA ACTIVIDAD CORTICAL PARA EL INICIO DE LA MARCHA EN PARÁLISIS CEREBRAL

Tipo: Ponencia

Publicación: Cognitive Area Networks. Actas 7º Simposio CEA de Bioingeniería 2015, Interfaces Cerebro-Computadora (BCI) y Tecnologías Asistenciales

Volumen: 2 ISSN 2341-4243, pp. 23-26

Fecha: 2015

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Málaga, Spain

Autores (p.o. de firma): R. Raya, O. Ramírez, M.D. del Castillo, J. I. Serrano, A. Iglesias, R. Ceres, E. Rocon

Título: CPWALKER - PLATAFORMA ROBÓTICA PARA LA REHABILITACIÓN Y EL ENTRENAMIENTO DE LA MARCHA EN PACIENTES CON PARÁLISIS CEREBRAL

Tipo: Ponencia

Publicación: XXXV Jornadas de Automática

Volumen:

Fecha: 2014

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Valencia, Spain

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, E. Monge, F. Molina, F.M. Rivas, I. Alguacil, J.C.

Miangularra, J.L. Pons

Título: DETECTION OF THE ONSET OF VOLUNTARY MOVEMENTS BASED ON THE COMBINATION OF ERD AND BP CORTICAL PATTERNS

Tipo: Ponencia

Publicación: Replace, Repair, Restore, Relieve. Bridging Clinical and Engineer. Solutions in Neurorehabilitation. ICNR2014

Volumen:

Fecha: 2014

Editorial (si libro): Springer

Lugar de publicación: Aalborg, Denmark

Autores (p.o. de firma): J. Ibáñez, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, F. Molina, J.L. Pons

Título: DESYNCHRONIZATION-BASED VERSUS BEREITSCHAFTSPOTENTIAL-BASED CLASSIFIERS IN STROKE PATIENTS

Tipo: Ponencia

Publicación: XX Congress of the International Society of Electrophysiology and Kinesiology, ISEK 2014

Volumen:

Fecha: 2014

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Roma, Italy

Autores (p.o. de firma): M.D. del Castillo, J. Ibáñez, J.I. Serrano, J.L. Pons

Título: INTEGRACIÓN DE CARACTERÍSTICAS DE LA SEÑAL ELECTROENCEFALOGRÁFICA PARA LA DETECCIÓN DEL INICIO DE MOVIMIENTOS VOLUNTARIOS

Tipo: Ponencia

Publicación: Actas 6º Simposio CEA de Bioingeniería 2014, Interfaces Mente Computador y Neurotecnologías

Volumen: ISBN: 2341-4243, pp. 25-31

Fecha: 2014

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Granada, Spain

Autores (p.o. de firma): Lerma S., Martín T., Serrano J.I., del Castillo M. D.

Título: ACTIVIDAD EEG DURANTE DOS TIPOS DE ESTIMULACIÓN SENSITIVA. A PROPÓSITO DE UN CASO
Tipo: Póster
Publicación: II Congreso Internacional de Dolor Musculoesquelético y Movimiento
Volumen: Fecha: 2014
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: Madrid, Spain

Autores (p.o. de firma): Ibáñez J, Serrano, J.I., del Castillo, M.D.
Título: SINGLE-TRIAL DETECTION OF THE EVENT-RELATED DESYNCHRONIZATION TO LOCATE WITH TEMPORAL PRECISION THE ONSET OF VOLUNTARY MOVEMENTS IN STROKE PATIENTS
Tipo: Ponencia
Publicación: XIII Mediterranean Conference on Medical and Biological Engineering and Computing. Medicon 2013
Volumen: Fecha: 2013
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: Sevilla, Spain

Autores (p.o. de firma): Ibáñez J, Serrano, J.I., del Castillo, M.D.
Título: ASYNCHRONOUS BCIs FOR THE EARLY DETECTION AND CLASSIFICATION OF VOLUNTARY MOVEMENTS: APPLICATIONS IN STROKE REHABILITATION
Tipo: Póster
Publicación: International Conference on NeuroRehabilitation, ICNR2012
Volumen: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation, Part I Fecha: 2012
Editorial (si libro): Springer
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): del Castillo, M.D., Serrano, J.I., Ibáñez J.
Título: METODOLOGÍA PARA LA CONSTRUCCIÓN DE BCIs ORIENTADOS A LA REHABILITACIÓN
Tipo: Ponencia
Publicación: Actas 4º Simposio CEA Bioingeniería 2012, ISBN 978-84-695-3541-7
Volumen: Páginas, Fecha: 2012
Editorial (si libro): J.P. Turiel, R. Ceres, P. Caminal (Eds.)
Lugar de publicación: Valladolid

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., del Castillo, M.D., Oliva, J., Iglesias, A.
Título: THE INFLUENCE OF STOP-WORDS AND STEMMING ON HUMAN TEXTBASE COMPREHENSION
Tipo: Ponencia
Publicación: Procs. of European Conference on Cognitive Science – EuroCogSci2011
Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2011
Editorial (si libro): Kokinov, B., Karmiloff-Smith, A., Nernessian, N. (Eds.)
Lugar de publicación: New Bulgarian University Press, Sofía, Bulgaria, 2011

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Del Castillo, M.D., Oliva, J., Iglesias, A.
Título: THE INFLUENCE OF STOP-WORDS AND STEMMING ON HUMAN TEXTBASE COMPREHENSION
Tipo: Póster
Publicación: European Perspectives on Cognitive Science: Proceedings of the European Conference on Cognitive Science – EuroCogSci 2011
Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2011
Editorial (si libro): Kokinov, B., Karmiloff-Smith, A., Nernessian, N. (Eds.). New Bulgarian University Press. ISBN 978-954-535-660-5
Lugar de publicación: Sofía, Bulgaria

Autores (p.o. de firma): Barrios L., del Castillo M. D., Serrano J. I., Ibáñez J., Victoria A. R., Gallego J. A., Rocón E., Pons J. L.
Título: PREDICCIÓN DE VOLUNTARIEDAD MOTORA EN PRESENCIA DE TEMBLOR MEDIANTE UN BCI ASÍNCRONO
Tipo: Ponencia
Publicación: 3er SIMPOSIO CEA DE BIOINGENIERÍA 2011/ Redes REDINBIO y RETADIM. TÉCNICAS DE BCI (BRAIN COMPUTER INTERFACE) Y NEUROTECNOLOGÍAS
Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2011

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Mallorca, Junio 2011

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Ibáñez, J., del Castillo, M. D., Barrios, L. J., Victoria, A. R.

Título: MACHINE LEARNING AND DATA MINING FOR EEG SINGLE-TRIAL PRIOR DETECTION OF VOLUNTARY MOVEMENT

Tipo: Póster

Publicación: Actas de XVIII Congress of the International Society of Electrophysiology and Kinesiology ISEK 2010

Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2010

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Dinamarca

Autores (p.o. de firma): Barrios L., del Castillo M. D., Serrano J. I., Ibáñez J., Victoria A. R., Gallego J. A., Rocón E., Pons J. L.

Título: PREDICCIÓN DE VOLUNTARIEDAD MOTORA EN PRESENCIA DE TEMBLOR MEDIANTE UN BCI ASÍNCRONO

Tipo: Ponencia

Publicación: Simposio CEA de Bioingeniería 2010 / Redes REDINBIO y RETADIM

Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2010

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Málaga, 28-29 Junio 2010

Autores (p.o. de firma): J.A. Gallego, E. Rocon, A.D. Koutsou, J. Ibáñez, L. Barrios, A.R. Victoria, J.I. Serrano, M.D. del Castillo, J.M. Belda-Lois, J.L. Pons

Título: MONITORIZACIÓN Y SUPRESIÓN DEL TEMBLOR MEDIANTE UN NEURORROBOT BLANDO

Tipo:

Publicación: Actas de las XXXI Jornadas de Automática

Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2010

Editorial (si libro):

Lugar de publicación: Jaén

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., del Castillo, M.D., Serrano, J. I., Oliva, J.

Título: 2nd POSITION IN DYNAMIC STOCKS & FLOWS CHALLENGE WITHIN MODELING COMPARISON CHALLENGE: PREDICTING COGNITIVE PERFORMANCE IN OPEN-ENDED DYNAMIC TASKS

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Proceedings of the 9th International Conference on Cognitive Modeling

Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2010

Editorial (si libro): IEEE Computer Society Press. ISBN 978-0-7695-3326-1

Lugar de publicación: Manchester, U.K.

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., Del Castillo, M.D., Serrano, J. I., Oliva, J.

Título: A COMPARISON OF HYBRID DECISION MAKING METHODS FOR EMERGENCY SUPPORT

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de 8th International Conference on Hybrid Intelligent Systems HIS08.

Volumen: Páginas, inicial: 162 final: 167 Fecha: 2008

Editorial (si libro): IEEE Computer Society Press. ISBN 978-0-7695-3326-1

Lugar de publicación: Barcelona, Spain.

Autores (p.o. de firma): Del Castillo, M.D., Iglesias, A., Serrano, J. I.

Título: DETECTING PHISHING E-MAILS BY HETEROGENEOUS CLASSIFICATION

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Lecture Notes in Computer Science. ISSN 0302-9743

Volumen: 4881 Páginas, inicial: 296 final: 305 Fecha: 2007

Editorial (si libro): Springer-Verlag Berlin Heidelberg.

Lugar de publicación: Alemania.

Autores (p.o. de firma): Iglesias, A., Del Castillo, M.D., Santos, M., Serrano, J. I.

Título: CONTROL PARA LA TOMA DE DECISIONES CON MÚLTIPLES CRITERIOS: ESTUDIO COMPARATIVO DE TÉCNICAS INTELIGENTES

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de las Jornadas de Automática 2007.

Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 2007

Editorial (si libro): ISBN 978-84-690-7497-8

Lugar de publicación: Huelva, España.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J. I., Iglesias, A., Del Castillo, M.D.

Título: TEXT SIMILARITY BASED ON A COGNITIVE MODEL OF READING

Tipo: Póster.

Publicación: Actas de pósters de Machine Learning and Data Mining MLDM2007.

Volumen: Páginas, inicial: 27 final: 40

Fecha: 2007

Editorial (si libro): Petra Perner (Ed.) ISBN 978-3-940501-00-4. IBAI Publishing ISSN 1864-9734

Lugar de publicación: Alemania.

Autores (p.o. de firma): Del Castillo, M.D., Iglesias, A., Serrano, J.I.

Título: AN INTEGRATED APPROACH TO FILTERING PHISHING E-MAILS

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Computer Aided Systems Theory: Extended Abstracts EUROCAST 2007.

Volumen: Páginas, inicial: 109 final: 110

Fecha: 2007

Editorial (si libro): Alexis Quesada-Arencibia, José Carlos Rodríguez, Roberto Moreno Díaz Jr. and Roberto Moreno-Díaz (Eds.). ISBN 978-84-690-3603-7

Lugar de publicación: Las Palmas de Gran Canaria, España.

Autores (p.o. de firma): Del Castillo, M.D., Serrano, J.I., Iglesias, A.

Título: CRIM, A COMPUTATIONAL MODEL OF COGNITIVE READING FOR DOCUMENT INDEXING

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de Brain-Inspired Cognitive Systems BICS06.

Volumen: Páginas, inicial: 66 final: 72

Fecha: 2006

Editorial (si libro): ICSC Interdisciplinary Research and NAISO. ISBN 3-906454-37-1.

Lugar de publicación: Canadá.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Alonso, J., Del Castillo, M.D., Naranjo, J.E.

Título: EVOLUTIONARY SENSORIAL DATA MINING FOR AUTONOMOUS NAVIGATION

Tipo: Póster.

Publicación: Actas de EUROSENSORS XIX.

Volumen: II(W) Páginas, inicial: WPa44 final:

Fecha: 2005

Editorial (si libro): Universidad Autónoma de Barcelona.

Lugar de publicación: Barcelona, España.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Moreno, A., Del Castillo, M.D., Rodríguez, H.

Título: FACE IDENTIFICATION INTERFACE FOR COMMON REAL-LIFE SYSTEMS

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Ambient Intelligence and (Everyday) Life, AmiLife05.

Volumen: Páginas, inicial: 37 final: 45

Fecha: 2005

Editorial (si libro): EHUko Uda Ikastaroak. ISBN 84-609-6632-1

Lugar de publicación: San Sebastián, España.

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Del Castillo, M.D.

Título: MODELLING DOCUMENTS CATEGORIES BY EVOLUTIONARY LEARNING OF TEXT CENTROIDS

Tipo: Presentación oral.

Publicación: Actas de Artificial Intelligence Applications and Innovations AIAI IFIP 2004.

Volumen: Páginas, inicial: 359 final: 368

Fecha: 2004

Editorial (si libro): Kluwer Academic Publisher. ISBN 1-4020-8150-2

Lugar de publicación: París, Francia.

Autores (p.o. de firma): Castillo, M^a. D. del , Serrano Moreno, J.I.

Título: A MULTISTRATEGY APPROACH FOR DIGITAL TEXT CATEGORIZATION

Tipo de participación: Ponencia
Publicación: Proceedings MDAI2004
Volumen: Páginas, inicial: final:
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: España

Fecha: 2004

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Del Castillo, M.D., Sesmero, M.P.
Título: MULTIAGENT ARCHITECTURE FOR TEXT CATEGORIZATION
Tipo: Presentación oral.
Publicación: Actas de Conferencia de la Asociación Española para la Inteligencia Artificial CAEPIA2003.
Volumen: I Páginas, inicial: 149 final: 152
Editorial (si libro): Universidad del País Vasco. ISBN 84-8373-564-4
Lugar de publicación: España.

Fecha: 2003

Autores (p.o. de firma): Serrano, J.I., Del Castillo, M.D., Sesmero, M.P.
Título: GENETIC LEARNING OF TEXT PATTERNS
Tipo: Presentación oral.
Publicación: Actas de Conferencia de la Asociación Española para la Inteligencia Artificial CAEPIA2003.
Volumen: I Páginas, inicial: 231 final: 233
Editorial (si libro): Universidad del País Vasco. ISBN 84-8373-564-4
Lugar de publicación: España.

Fecha: 2003

Autores (p.o. de firma): Del Castillo, M.D., Serrano, J.I., Sesmero, M.P.
Título: ARQUITECTURA MULTIAGENTE PARA LA ASIGNACIÓN DE CATEGORÍAS A TEXTOS
Tipo: Presentación oral.
Publicación: Actas de las Jornadas para el Tratamiento y Recuperación de Información JOTRI'03.
Volumen: Páginas, inicial: 33 final: 40
Editorial (si libro): UC3 MADRID. ISBN 84-89315-33-7
Lugar de publicación: Madrid, España.

Fecha: 2003

Autores (p.o. de firma): Del Castillo, M.D., Serrano, J.I., Sesmero, M.P.
Título: COLLABORATIVE MULTISTRATEGY TEXT CATEGORIZATION
Tipo: Póster.
Publicación: Actas de Learning'02.
Volumen: Páginas, inicial: 33 final: 40
Editorial (si libro): UC3 MADRID. ISBN 84-89315-33-7
Lugar de publicación: Madrid, España.

Fecha: 2002

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, M^a Paz Sesmero
Título: PERCEPTION AND REPRESENTATION IN A MULTISTRATEGY LEARNING SYSTEM
Clave: CL Volumen : I Páginas, inicial: final:
Editorial (si libro): Learning'00. ISBN 84-89315-11-6I.
Lugar de publicación: Madrid

Fecha: 2000

Autores: M^a Paz Sesmero, M^a Dolores del Castillo Sobrino
Título: A MODEL OF THREE COMPONENTS FOR THE CONCEPTS, OPERATIONS AND INFORMATION STRUCTURES INVOLVED IN A MULTISTRATEGY LEARNING SYSTEM
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: ACAI'99: Machine Learning and Applications
Publicación: Proceedings
Lugar de publicación: Madrid

Fecha: 1999

Autores : Castillo, M^a. D. del, Sesmero, P., Bustos, P., Barrios, L., Ros, S.
Título: UN SISTEMA DE APRENDIZAJE MULTIESTRATÉGICO BASADO EN UN MODELO DE ARQUITECTURA FLUIDA
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: VIII Conferencia de la AEPIA
Publicación: Actas

Lugar celebración: Murcia

Fecha: 1999

Autores: M^a Dolores del Castillo

Título: SOLUCIONES EMPRESARIALES DE LA MINERÍA DE DATOS

Tipo de participación: Seminario

Congreso: Empresa SSP. Grupo SMS

Publicación: Actas

Lugar celebración: Madrid

Fecha: 1999

Autores: M^a Dolores del Castillo

Título: DATA MINING

Tipo de participación: Seminario

Congreso: Instituto de Estudios Tecnológicos

Publicación: Actas

Lugar celebración: Madrid

Fecha: 1999

Autores: M^a Dolores del Castillo

Título: APRENDIZAJE CONCEPTUAL

Tipo de participación: Seminario

Congreso: Departamento de Informática. Universidad de Extremadura

Publicación: Actas

Lugar celebración: Cáceres

Fecha: 1999

Autores : M^a Dolores del Castillo Sobrino, Luis J. Barrios Bravo, L. Lemus del Cueto

Título: APPLYING AN INDUCTIVE LEARNING STRATEGY IN AN INDUSTRIAL ENVIRONMENT

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Learning'98

Publicación: Proceedings

Lugar celebración: Madrid

Fecha: 1998

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino, Luis J. Barrios Bravo, L. Lemus del Cueto, A.L. González Collar

Título: LEARNING DECISION RULES FOR DIAGNOSIS IN A MANUFACTURING ENVIRONMENT

Clave: CL Volumen: V Páginas, inicial: 45 final: 58 Fecha: 1997

Editorial (si libro): Applications and Innovations in Expert Systems. ISBN 1 899621199

Lugar de publicación: Cambridge

Autores: M^a Dolores del Castillo Sobrino

Título: APRENDIZAJE AUTOMÁTICO: DE LA INFORMACIÓN A LA DECISIÓN

Tipo de participación: Curso

Congreso: FOCCIT' 97

Publicación: Libro

Lugar celebración: : Instituto de Automática Industrial

Fecha: 1997

Autores: Ribeiro A., del Castillo M.D., Barrios L. J.

Título: DESCUBRIMIENTO DE CONOCIMIENTO PARA DIAGNOSIS DE FALLOS EN PRODUCCIÓN DE CIRCUITOS INTEGRADOS

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: I Jornadas de Automática. AEIA

Publicación: Proceedings

Lugar celebración: Tenerife

Fecha: 1995

Autores: Salido J., del Castillo M.D., Ribeiro A.
Título: EFFICIENT DISTRIBUTED PRODUCTION SYSTEMS: ALLOCATING RULES IN PROCESSORS BY GENETIC ALGORITHMS
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: ECLA'94 Workshop on Advanced Automation Forum on Cooperation
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: Madrid Fecha: 1994

Autores: Salido J., Ribeiro A., del Castillo M.D., Sierra J.L.
Título: A TRANSPUTER NET FOR A RULE BASED SYSTEM INTERPRETER
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: PLUG V - PARSYS LIMITED USER GROUP
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: Londres Fecha: 1993

Autores: del Castillo M.D., Gasós J., García-Alegre M.
Título: GENETIC PROCESSING OF THE SENSORIAL INFORMATION
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: EUROSENSOR VI
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: San Sebastián Fecha: 1992

Autores: del Castillo, M.D., Kumpel, D.
Título: LEARNING BY COMPARISON : IMPROVING THE TASK PLANNING CAPABILITY
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: SPIE s/OE Aerospace Sensing
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: Florida Fecha: 1991

Autores: del Castillo, M.D., Alique, A., Cano, F.
Título: USING OOD IN FACTORY AUTOMATION
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: DECUS Europe Symposium
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: Cannes Fecha: 1990

Autores: Alique, A., del Castillo, M.D., Cano, F.
Título: AN EXAMPLE OF THE USE OF OOD METHODOLOGY FOR BUILDING INDUSTRIAL TR SYSTEMS
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: 16th IFAC/IFIP Workshop on Real-Time Programming
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: Berlín Fecha: 1989

Autores: del Castillo, M.D., Alique, A., Cano, F.
Título: FACTORY AUTOMATION: PRODUCTION SUBSYSTEM MANAGEMENT
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: IFAC/IFORS/IMACS/ Symposium on Information Control Problems in Manufacturing Technology
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: Madrid Fecha: 1989

Autores: Cano, F. , del Castillo, M.D., Alique, A., Iruarizaga, L.
Título: UN ALGORITMO DE SELECCIÓN DE HERRAMIENTAS PARA CENTROS DE MECANIZADO
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: VII Congreso de Investigación, Diseño y Utilización de Máquinas-Herramienta
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: San Sebastián Fecha: 1988

Autores: del Castillo, M.D., García Rosa, R.
Título: SISTEMA CAD/CAM PARA LA FABRICACIÓN DE CIRCUITOS IMPRESOS DE ALTA FRECUENCIA
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: VII Congreso de Investigación, Diseño y Utilización de Máquinas-Herramienta
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: San Sebastián Fecha: 1988

Autores: del Castillo, M.D., Alique, A., Cano, F.
Título: FACTORY AUTOMATION THROUGH THE CUTTING TOOLS
Tipo de participación: Ponencia
Congreso: 14th Annual Conference of IEEE Industrial Electronics Society
Publicación: Proceedings
Lugar celebración: Singapore Fecha: 1988

Documentos científico-técnicos

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino
Título: : Manual de uso del Sistema de diseño asistido por ordenador de las fronteras de circuitos impresos y de su posterior mecanizado
Ref. ☐ revista: X Libro EMPRESA TELEVÉS
Clave:S Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1987
Editorial (si libro)
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo Sobrino
Título: Manual de uso de los programas CNCTAR y CNCMAN
Ref. ☐ revista: X Libro EMPRESA TELEVÉS
Clave:S Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1987
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo
Título: MIDAS-IAI-95-2T-1
Ref. ☐ revista: ☐ Libro EMPRESA LUCENT TECHNOLOGIES
Clave: S Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1995
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo
Título: MIDAS-IAI-95-2T-3
Ref. ☐ revista: ☐ Libro EMPRESA LUCENT TECHNOLOGIES
Clave: S Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1995

Editorial (si libro):
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma): Luis J. Barrios, M^a Dolores del Castillo
Título: MIDAS2-IAI-97-2T-(1-9)
Ref. ☐ revista: ☐ Libro EMPRESA LUCENT TECHNOLOGIES
Clave: S Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1997
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo
Título: SAM-IAI-97-1A
Ref. ☐ revista: ☐ Libro EMPRESA LUCENT TECHNOLOGIES
Clave: S Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 1998
Editorial (si libro):
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma):): M^a Dolores del Castillo, J.I. Serrano
Título: SELECTA-IAI-02-1A
Ref. ☐ revista: Libro EMPRESA OPTENET
Clave: S Volumen : Páginas, inicial: final: Fecha: 2002
Editorial (si libro): Informe técnico
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo
Título: BIOINF-IAI-03-1A
Ref. ☐ revista: X Libro
Clave: S Volumen : Páginas, inicial: final: Fecha: 2003
Editorial (si libro): Informe técnico
Lugar de publicación: IAI

Autores (p.o. de firma): M^a Dolores del Castillo
Título: SPAM-IAI-03-1A
Ref. ☐ revista: X Libro EMPRESA OPTENET
Clave: S Volumen : Páginas, inicial: final: Fecha: 2003
Editorial (si libro): Informe técnico
Lugar de publicación: IAI

Participación en contratos de I+D de especial relevancia con Empresas y/o Administraciones (nacionales y/o internacionales)

Título del contrato/proyecto: AJUSTE Y ACTUALIZACIÓN DEL SISTEMA CAD/CAM DE CIRCUITOS IMPRESOS VHF-UHF-SHF

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: TELEVES, S.A.

Entidades participantes: IAI, TELEVES, S.A.

Duración, desde: 1993 hasta: 1994

Investigador responsable: Dr. Ricardo García Rosa

Número de investigadores participantes: 8

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: [REDACTED]

Título del contrato/proyecto: SISTEMA DE CLASIFICACIÓN Y DESCUBRIMIENTO DE PATRONES DE DEFECTOS EN PROCESOS DE FABRICACIÓN DE OBLEAS

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: AT&T MICROELECTRÓNICA ESPAÑA, S.A.

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 1995 hasta: 1996

Investigador principal: Dr. Luis J. Barrios Bravo

Número de investigadores participantes: 4

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: [REDACTED]

Título del contrato/proyecto: SISTEMA INTELIGENTE DE DESCUBRIMIENTO DE PATRONES DE FALLO EN FABRICACIÓN DE CIRCUITOS INTEGRADOS

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: AT&T MICROELECTRÓNICA ESPAÑA, S.A.

Entidades participantes: IAI

Duración, desde: 1996 hasta: 1997

Investigador responsable: Dr. Luis J. Barrios Bravo

Número de investigadores participantes: 2

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: [REDACTED]

Título del contrato/proyecto: SELECTA: CLASIFICACIÓN AUTOMÁTICA DE CONTENIDOS EN INTERNET

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: RED EDUCATIVA, S.A.

Entidades participantes: IAI, RED EDUCATIVA

Duración, desde: 2001 hasta: 2002

Investigador responsable: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 4

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 10217

Título del contrato/proyecto: CAMOFI: CONSTRUCCIÓN AUTOMÁTICA DE MOTORES DE FILTRADO ESPECÍFICOS PARA CONTENIDOS DE INTERNET

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: RED EDUCATIVA, S.A.

Entidades participantes: IAI, RED EDUCATIVA

Duración, desde: 2003 hasta: 2004

Investigador responsable: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 67000

Título del contrato/proyecto: ICONOSOL: SISTEMA PARA IDENTIFICACIÓN, CLASIFICACIÓN Y FILTRADO AUTOMÁTICO DE CORREO NO SOLICITADO

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: RED EDUCATIVA, S.A.

Entidades participantes: IAI, RED EDUCATIVA, S.A.

Duración, desde: 2004 hasta: 2006

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 90000

Título del contrato/proyecto: ELECFA: SISTEMA PARA LA DETECCIÓN Y ELIMINACIÓN DEL FRAUDE ELECTRÓNICO VÍA CORREO ELECTRÓNICO E INTERNET

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: OPTENET, S.A.

Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.

Duración, desde: 2005 hasta: 2007

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 244000

Título del contrato/proyecto: HESPERIA: HOMELAND SECURITY TECNOLOGÍAS PARA LA SEGURIDAD INTEGRAL EN ESPACIOS PÚBLICOS E INFRAESTRUCTURAS

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: TECHONOSAFE S.L.

Entidades participantes: IAI, TECHONOSAFE S.L.

Duración, desde: 2006 hasta: 2007

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino, M.C. García Alegre, A. Ribeiro

Número de investigadores participantes: 3

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 516670

Título del contrato/proyecto: TELEMACO: SISTEMA DE DETECCIÓN Y ALERTA CONTRA EL ACOSO TELEMÁTICO A MENORES

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: OPTENET, S.A.

Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.

Duración, desde: 2007 hasta: 2009

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 200000

Título del contrato/proyecto: LIS: LÍNEA ÍNTEGRAMENTE SEGURA. ANALIZADOR DE TRÁFICO PARA OPERADORES

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: OPTENET, S.A.

Entidades participantes: IAI, OPTENET, S.A.

Duración, desde: 2007 hasta: 2009

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 233000

Título del contrato/proyecto: Modelado de usuario de la herramienta AirFit y generación de programas de actividad física basados en la utilización de algoritmos evolutivos

Tipo de contrato: Industrial

Empresa/Administración financiadora: Technologic Sport Company (TS Company)

Entidades participantes: IAI, TS Company

Duración, desde: 2010 hasta: 2010

Investigador principal: Dra. M^a Dolores del Castillo Sobrino

Número de investigadores participantes: 2

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 25000

Patentes y Modelos de utilidad

Inventores (p.o. de firma): Sobrino María Dolores del Castillo, Munoz Margarita Matilde Ros, Mezquita Gregorio Sanchez, Martinez Eugenio Villanueva,
Título: SISTEMA AUTOMÁTICO DE CARACTERIZACIÓN DE SUELO

N. de solicitud: PCT/ES2004/070043 País de prioridad: Fecha de prioridad: 2006
Entidad titular: CSIC
Países a los que se ha extendido:
Empresa/s que la están explotando:

Inventores (p.o. de firma): M^a DOLORES DEL CASTILLO, JOSÉ IGNACIO SERRANO,
Título: MÉTODO PARA CLASIFICAR MENSAJES DE CORREO ELECTRÓNICO EN CORREO DESEADO Y NO DESEADO

N. de solicitud: PCT/ES2007/070026 País de prioridad: Fecha de prioridad: 2007
Entidad titular: CSIC
Países a los que se ha extendido:
Empresa/s que la están explotando:

Inventores (p.o. de firma): M^a DOLORES DEL CASTILLO SOBRINO, JOSÉ IGNACIO SERRANO MORENO
Título: JUNK HUNTER

N. de solicitud: M-4004/04 País de prioridad: Fecha de prioridad: 2004
Entidad titular: CSIC
Países a los que se ha extendido:
Empresa/s que la están explotando:

Inventores (p.o. de firma): M^a DOLORES DEL CASTILLO , JOSÉ IGNACIO SERRANO, ANGEL IGLESIAS
Título: MÉTODO PARA CLASIFICAR MENSAJES DE CORREO ELECTRÓNICO

N. de solicitud: P200701101 País de prioridad: Fecha de prioridad: 2007
Entidad titular: CSIC
Países a los que se ha extendido:
Empresa/s que la están explotando:

Inventores (p.o. de firma): M^a DOLORES DEL CASTILLO, JOSÉ IGNACIO SERRANO, SALVADOR ROS
Título: MÉTODO PARA CLASIFICAR MENSAJES DE CORREO ELECTRÓNICO EN CORREO DESEADO Y NO DESEADO

N. de solicitud: P200600349 País de prioridad: Fecha de prioridad: 2006
Entidad titular: CSIC
Países a los que se ha extendido:
Empresa/s que la están explotando:

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

TESIS DOCTORALES DIRIGIDAS

Título: MODELO COMPUTACIONAL DE LECTURA COGNITIVA PARA LA REPRESENTACIÓN AUTOMÁTICA DE TEXTOS

Doctorando: JOSÉ IGNACIO SERRANO MORENO
Universidad: UNIVERSIDAD COMPLUTENSE DE MADRID
Año: 2007

Facultad: INFORMÁTICA
Calificación: APTO CUM LAUDE UNANIMIDAD

Título: MODELO COMPUTACIONAL COGNITIVO DE TOMA DE DECISIONES BASADO EN EL CONOCIMIENTO. APLICACIÓN EN LA INFERENCIA DE EXPLICACIONES

Doctorando: ANGEL IGLESIAS SÁNCHEZ
Universidad: UNIVERSIDAD COMPLUTENSE DE MADRID
Año: 2013

Facultad: INFORMÁTICA
Calificación: APTO CUM LAUDE UNANIMIDAD

Título: MODELADO COMPUTACIONAL COGNITIVO DE LA ADQUISICIÓN DE LA MORFOLOGÍA VERBAL. APLICACIÓN A LA CARACTERIZACIÓN Y DIAGNÓSTICO DE TRASTORNOS COGNITIVOS

Doctorando: JESÚS OLIVA GONZALO
Universidad: UNED
Año: 2013

Facultad: INFORMÁTICA
Calificación: SOBRESALIENTE

Título: DEVELOPMENT OF EEG-BASED TECHNOLOGIES FOR THE CHARACTERIZATION AND TREATMENT OF NEUROLOGICAL DISEASES AFFECTING THE MOTOR FUNCTION

Doctorando: JAIME IBÁÑEZ
Universidad: Universidad de Zaragoza
Año: 2014

Facultad: INGENIERÍA
Calificación: APTO CUM LAUDE UNANIMIDAD

Título: FUSIÓN DE REALIDAD VIRTUAL E INTERFAZ CEREBRO-ORDENADOR (BCI) COMO HERRAMIENTA PARA EL ANÁLISIS Y EL ENTRENAMIENTO DE LA ACTIVIDAD DE LA CORTEZA MOTORA EN PACIENTES CON LESIÓN MEDULAR

Doctorando: FERNANDO TRINCADO
Universidad: Universidad de Alcalá de Henares
Año: 2017

Escuela: Escuela Politécnica Superior
Calificación: APTO CUM LAUDE UNANIMIDAD

Experiencia en organización de actividades de I+D
Organización de congresos, seminarios, jornadas, etc., científicos-tecnológicos

Título: 5º Simposio CEA de Bioingeniería

Tipo de actividad: Simposio

Ámbito: Nacional

Fecha: Junio 2015

Título: 8º Simposio CEA de Bioingeniería

Tipo de actividad: Simposio

Ámbito:

Fecha: 2018

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Otros méritos

PROYECTOS FIN DE CARRERA Y MÁSTER DIRIGIDOS

Título: Diseño de un Sistema Informático con Metodología Orientada a Objeto sobre una base de datos relacional para el control del flujo de herramientas en una factoría

Proyecto fin de carrera de: D^a Lidia Pulido

Facultad / Escuela: Escuela Universitaria de Informática de la Universidad Politécnica de Madrid

Fecha: 1989

Título: Técnicas de Aprendizaje para descubrir información útil en entornos con grandes volúmenes de datos

Proyecto de máster de: D^aM^a Paz Sesmero

Facultad / Escuela: Escuela Universitaria de Informática de la Universidad Politécnica de Madrid

Fecha: 1999

EXPERIENCIA DOCENTE

Docente en el IV Curso de Computadores en la Industria. Instituto de Automática Industrial y Centro Regional para la Enseñanza de la Informática. Año: 1985-1986. Tema: Informática básica.

Docente en el V Curso de Computadores en la Industria. Instituto de Automática Industrial y Centro Regional para la Enseñanza de la Informática. Año: 1986-1987. Tema: Diseño Gráfico.

Docente en el Curso de Automatización Industrial y Robótica. Consejo Superior de Investigaciones Científicas. Instituto de Automática Industrial. Año: 1997. Tema: Aprendizaje automático: de la información a la decisión.

Docente en el Curso de Automatización Industrial y Robótica. Consejo Superior de Investigaciones Científicas. Instituto de Automática Industrial. Año: 1999. Tema: Tratamiento inteligente de la información.

SEMINARIOS IMPARTIDOS

Seminario en el Máster en la Escuela Técnica de Informática, Universidad Politécnica de Madrid (UPM) con título: "Inteligencia Artificial: Casos prácticos desarrollados en el CSIC", Diciembre 2010.

Seminario en el Máster en la Escuela Técnica de Informática, Universidad Politécnica de Madrid (UPM) con título: "Agentes de Información", Diciembre 2011.

Seminario en el Máster en la Escuela Técnica de Informática, Universidad Politécnica de Madrid (UPM) con título: "Sistemas Computacionales basados en el Conocimiento", Diciembre 2012.

Seminario en el Máster en la Escuela Técnica de Informática, Universidad Politécnica de Madrid (UPM) con título: "Interfaz Cerebro-Computador: Análisis de la señal EEG", Diciembre 2013.

CONFERENCIAS INVITADAS

Conferencia dentro del Máster de Investigación en Informática en la Universidad Complutense de Madrid con el título "Investigación en Ingeniería Neural y Cognitiva", Junio de 2016..

Conferencia dentro del Máster de Investigación en Informática en la Universidad Complutense de Madrid con el título "Interfaz Cerebro-Computador para rehabilitación motora y cognitiva: Minería de datos de la señal EEG", 6 de Junio de 2013.

Conferencia en el 5º Simposio CEA de Bioingeniería dentro del epígrafe Neurotecnología de Interfaces Cerebro Computador en España, desde la Interacción Aumentada hasta la Neurorehabilitación con el título: "Minería de datos en la señal EEG: implicaciones para la neurorehabilitación motora y cognitiva", Zaragoza, Junio 2013.

Conferencia en el 5º Congreso Nacional CENTAC de Tecnologías de Accesibilidad con el título: "Robótica de Rehabilitación", Málaga, Octubre 2014.

TRANSFERENCIAS TECNOLÓGICAS Y SISTEMAS INDUSTRIALES EN USO

Diseño y desarrollo de un prototipo para la detección de fallos en procesos de fabricación de circuitos integrados actualmente en uso en Lucent Technologies and Bells Innovations, Tres Cantos, Madrid.

Diseño y desarrollo de un prototipo para el diseño interactivo y fabricación asistida por computador de circuitos impresos VHF-UHF-SHF en Televés, S.A.

Prototipo software MULHIC a empresa Optenet, Proyecto SELECTA

Prototipo software AUTOCAT a empresa Optenet, Proyecto CAMOFI

Prototipo software JUNKHUNTER a empresa Optenet, Proyecto ICONOSOL

Prototipo software FRALEC a empresa Optenet, Proyectos ELECFA I y II

Prototipo software LIS a empresa Optenet, Proyecto LIS

Prototipo software TELEMACO a empresa Optenet, Proyecto TELEMACO

Prototipo software GCF a empresa INDRA, Proyecto HESPERIA

EXPERIENCIA CIENTÍFICA Y TECNOLÓGICA. Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

Nombre del grupo: NeuroMechanics & Rehabilitation

Nombre del investigador/a principal (IP): Sergio Lerma Lara

Nº de componentes grupo: 11

Clase de colaboración: Coautoría de proyectos y de su desarrollo

Ciudad de radicación: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Entidad de afiliación: Centro Superior de Estudios Universitarios La Salle

Tipo de entidad: Centros y Estructuras Universitarias y Asimilados

Fecha de inicio: 10/2016

OTROS

Premio al mejor póster presentado en el II Congreso Internacional de Dolor Musculoesquelético y Movimiento, UAM, Madrid 2014. Serrano, JI., del Castillo, MD., Lerma, S., Lorenzo, T. por "Actividad EEG durante dos tipos de estimulación sensitiva. A propósito de un caso"

2nd place in the Annual BCI-Research Award: J. Ibáñez, J. I. Serrano, M. D. del Castillo, E. Monge, F. Molina, F.M. "Heterogeneous BCI-triggered functional electrical stimulation intervention for the upper-limb rehabilitation of stroke patients", Graz, Austria, Agosto 2014.

Premio de Diario Médico a las Mejores Ideas 2013 dentro del apartado Investigación y farmacología a la idea "Rehabilitación robotizada de la parálisis cerebral infantil" concebida para el proyecto "CP_Walker: PLATAFORMA ROBÓTICA PARA LA REHABILITACIÓN, COMPENSACIÓN FUNCIONAL Y ENTRENAMIENTO DE LA MARCHA EN PACIENTES CON PARÁLISIS CEREBRAL", MEYC, DPI2012-39133-C03-01.

Premio a la investigación "Trofeos de la Seguridad TIC 2009" de la revista RED SEGURIDAD, otorgado a la empresa Optenet S.A. por el proyecto de investigación "TELEMACO: SISTEMA DE DETECCIÓN Y ALERTA CONTRA EL ACOSO TELEMÁTICO A MENORES", PROFIT FIT-360000-2007-65.

Participante de la Red Temática en Ciencia Cognitiva RETECOG (<http://retecog.net/>).

Participante del seminario permanente -1997, 1998, 1999- sobre Fundamentos de la Robótica Inteligente que se imparte en la Escuela Técnica Superior de Ingenieros de Telecomunicación de la Universidad Politécnica de Madrid.

Traducción para Mc Graw-Hill de libros científico-técnicos relativos a informática (1995-2000).

Revisora de proyectos de investigación para la Comunidad Autónoma de Madrid.

ANEXO IV

CURRICULUM VITAE DE CANDIDATOS PARA CONCURSOS DE ACCESO A LOS CUERPOS DOCENTES UNIVERSITARIOS

DATOS PERSONALES

Apellidos y Nombre: Déniz Suárez, Óscar

Categoría asistencial actual¹: Profesor Titular de Universidad

RESUMEN DEL CURRICULUM

Nº de quinquenios: 3 Fecha del último reconocimiento: 14/2/2015
Nº de sexenios: 2 Fecha del último reconocimiento: 31/12/2014
Nº de libros: 6
Nº de artículos indexados: 44
Nº de congresos: 80
Nº de proyectos de los que es (ha sido) IP: 8
Nº de proyectos de los que es (ha sido) INP: 17
Nº de patentes: 1
Nº años de actividad en empresas y profesión libre: 0

CURRICULUM DETALLADO

1. Títulos académicos (clase, organismo y centro de expedición, fecha de expedición, calificación, si la hubiere).

TÍTULO:	Doctor en Informática
UNIVERSIDAD:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
FECHA:	14 julio 2006
CALIFICACION:	Sobresaliente <i>cum laude</i>
TITULO DE LA TESIS:	"An Engineering Approach to Sociable Robots"
PROGRAMA DE DOCTORADO:	Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en Ingeniería (Programa con Mención de Calidad)
TRIBUNAL CALIFICADOR:	Nicolás Pérez de la Blanca Capilla (U. de Granada) Jordi Vitriá Marca (U. Autónoma de Barcelona) Ramón Rizo Aldeguer (U. de Alicante) Antonio Falcón Martel (U. Las Palmas de Gran Canaria) Juan Méndez Rodríguez (U. Las Palmas de Gran Canaria)

TÍTULO:	Licenciado en Informática
UNIVERSIDAD:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
FECHA DE COMIENZO:	Septiembre 1994
FECHA DE FINALIZACIÓN:	Junio 1999

2. Puestos docentes desempeñados (categoría, organismo o centro, régimen de dedicación, fecha de nombramiento o contrato, fecha de cese o finalización).

CATEGORÍA:	Becario de investigación, docencia realizada según Reglamento de Becarios y Colaboradores de Investigación de la ULPGC aprobado por Junta de Gobierno de 24 de noviembre de 2000.
UNIVERSIDAD:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
DEPARTAMENTO:	Informática y Sistemas
DEDICACIÓN:	30 horas + 30 horas, en el curso académico 2000-2001
NOMBRAMIENTO:	18 de enero de 2001 (Sistemas Robóticos Móviles), 28 de febrero de 2001 (Visión por Computador)
CESE:	15 de julio de 2001

CATEGORÍA:	Becario de investigación, docencia realizada según Reglamento de Becarios y Colaboradores de Investigación de la ULPGC aprobado por Junta de Gobierno de 24 de noviembre de 2000.
UNIVERSIDAD:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
DEPARTAMENTO:	Informática y Sistemas
DEDICACIÓN:	30 horas + 30 horas, en el curso académico 2001-2002
NOMBRAMIENTO:	Octubre 2001
CESE:	Junio 2002

CATEGORÍA:	Profesor Colaborador
UNIVERSIDAD:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
DEPARTAMENTO:	Departamento de Informática y Sistemas
DEDICACIÓN:	Tiempo completo
NOMBRAMIENTO:	31 de marzo de 2003
CESE:	29 Enero 2008

CATEGORÍA:	Profesor Ayudante Doctor
UNIVERSIDAD:	Universidad de Castilla-La Mancha
DEPARTAMENTO:	Ingeniería Eléctrica, Electrónica, Automática y Comunicaciones
NOMBRAMIENTO:	30 Enero 2008
CESE:	6 Julio 2010

CATEGORÍA:	Profesor Contratado Doctor Permanente
UNIVERSIDAD:	Universidad de Castilla-La Mancha
DEPARTAMENTO:	Ingeniería Eléctrica, Electrónica, Automática y Comunicaciones
NOMBRAMIENTO:	7 Julio 2010

CESE:	(situación actual)
-------	--------------------

3. Experiencia en gestión y administración educativa, científica o tecnológica: (1) cargos unipersonales de responsabilidad en gestión universitaria recogidos en los estatutos de las universidades o que hayan sido asimilados, o en organismos públicos de investigación, (2) puestos en el entorno educativo, científico o tecnológico dentro de la administración general del Estado o de las comunidades autónomas, (3) otros méritos.

- Miembro del Consejo del Instituto Universitario de Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en Ingeniería de la ULPGC, (2001-2002)
- Miembro de la Junta de Centro Escuela Universitaria de Informática de la ULPGC, (2004-2008)
- Miembro Junta de Centro E.T.S.I. Industriales (desde 9/10/2017)
- Coordinador 4º curso titulación Ing. Electrónica Industrial y Automática, E.T.S.I. Industriales Ciudad Real.
- Miembro de la Comisión de Garantía de Calidad de la E.T.S.I. Industriales Ciudad Real
- Miembro del Consejo del Dpto. de Ingeniería Eléctrica, Electrónica, Automática y Comunicaciones

4. Actividad docente desempeñada (programas, puestos y evaluación si la hubiere)

- ▶ Curso 2000-2001:
 - ▶ *Sistemas Robóticos Móviles*, Optativa 2ª ciclo, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Visión por Computador*, Optativa 2º ciclo, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
- ▶ Curso 2001-2002:
 - ▶ *Visión por Computador*, Optativa 2º ciclo, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Ampliación de Inteligencia Artificial*, Optativa 2º ciclo, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
- ▶ Curso 2002-2003:
 - ▶ *Sistemas Operativos*, 2º curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Sistemas Operativos. Programación de Sistemas*, Optativa 1er. ciclo, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Sistemas Concurrentes*, Optativa 1er. ciclo, Ingeniería Técnica en Informática de Sistemas, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
- ▶ Curso 2003-2004:
 - ▶ *Sistemas Operativos*, 2º curso, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Sistemas Operativos*, 2º curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Sistemas Operativos. Programación de Sistemas*, Optativa 1er. ciclo, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Redes de Computadores*, Troncal 4º curso, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Fundamentos de Informática*, 1er. Curso, Ingeniería Química, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, ULPGC.
- ▶ Curso 2004-2005:

- ▶ *Diseño de Sistemas Basados en Microprocesador*, Optativa 1er. ciclo, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
- ▶ *Fundamentos de Computadores I*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
- ▶ *Fundamentos de Computadores II*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
- ▶ *Sistemas Digitales*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Sistemas, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
- ▶ *Informática Básica*, 1er. Curso, Ingeniería Técnica en Obras Públicas, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, ULPGC.
- ▶ Curso 2005-2006:
 - ▶ *Fundamentos de Computadores I*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Fundamentos de Computadores II*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Arquitecturas Especializadas*, Optativa 1er. ciclo, Ingeniería Informática, Facultad de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Informática Básica*, 1er. Curso, Ingeniería Técnica en Obras Públicas, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, ULPGC.
- ▶ Curso 2006-2007:
 - ▶ *Fundamentos de Computadores I*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Fundamentos de Computadores II*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Sistemas Digitales*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Sistemas, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Informática Básica*, 1er. Curso, Ingeniería Técnica en Obras Públicas, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, ULPGC.
- ▶ Curso 2007-2008:
 - ▶ *Fundamentos de Computadores I*, 1er. curso, Ingeniería Técnica en Informática de Gestión, Escuela Universitaria de Informática, ULPGC.
 - ▶ *Automatización Industrial*, Obligatoria 4º curso, Ingeniería Informática, Escuela Superior de Informática, UCLM.
 - ▶ *Informática Industrial*, Optativa 3er. curso, Ingeniería Industrial (esp. Organización Industrial), Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ Curso 2009-2010:
 - ▶ *Informática Industrial*, Optativa 3er. curso, Ingeniería Industrial (esp. Organización Industrial), Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Automatización Industrial*, Obligatoria 4º curso, Ingeniería Informática, Escuela Superior de Informática, UCLM.
 - ▶ *Visión por Computador*, 4º curso, libre elección, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ Curso 2010-2011:
 - ▶ *Informática*, 1er. curso, Grados Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Informática Industrial*, Optativa 3er. curso, Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ Curso 2011-2012:
 - ▶ *Informática*, 1er. curso, Grados Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.

- ▶ *Sistemas y Señales*, Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ *Visión por Computador*, Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM
- ▶ Curso 2012-2013:
 - ▶ *Informática*, 1er. curso, Grados Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Informática Industrial*, Optativa 3er. curso, Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Visión por Computador*, Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ Curso 2013-2014:
 - ▶ *Informática*, 1er. curso, Grados Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Informática Industrial*, Optativa 3er. curso, Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Visión por Computador*, Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Informática Avanzada*, Optativa 4º curso, Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ Curso 2014-2015:
 - ▶ *Informática*, 1er. curso, Grados Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Informática Industrial*, Optativa 3er. curso, Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Visión por Computador*, Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Informática Avanzada*, Optativa 4º curso, Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ Curso 2015-2016:
 - ▶ *Informática*, 1er. curso, Grados Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM
 - ▶ *Informática Industrial*, Optativa 3er. curso, Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Visión por Computador*, Ingeniería Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
 - ▶ *Informática Avanzada*, Optativa 4º curso, Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, UCLM.
- ▶ Programas de Máster/Doctorado:
 - ▶ *Modelos Deformables*, 1 crédito, Curso 2007-2008, Programa de Doctorado en Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en la Ingeniería, ULPGC.
 - ▶ *Reconocimiento de Formas y Visión por Computador*, 1,5 créditos, Curso 2008-2009, Máster Oficial en Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en la Ingeniería, ULPGC.

- ▶ *Reconocimiento de Formas y Visión por Computador*, 1,5 créditos, Curso 2009-2010, Máster Oficial en Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en la Ingeniería, ULPGC.
- ▶ *Reconocimiento de Formas y Visión por Computador*, 1,5 créditos, Curso 2010-2011, Máster Oficial en Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en la Ingeniería, ULPGC.
- ▶ *Reconocimiento de Formas y Visión por Computador*, 1,5 créditos, Curso 2011-2012, Máster Oficial en Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en la Ingeniería, ULPGC.

5. Actividad asistencial desempeñada

6. Actividad investigadora desempeñada

7. Publicaciones, libros² (título, fecha de publicación, editorial, número de autores, tipo: docente/investigador, número de citas)

TÍTULO DEL LIBRO:	Sistemas Robóticos Móviles. Lecturas y Notas
AUTORES:	A. Falcón, O. Déniz
EDITORIAL:	Centro de Tecnologías de los Sistemas y la Inteligencia Artificial (ahora Instituto Universitario de Sistemas Inteligentes y Aplicaciones Numéricas en Ingeniería)
AÑO:	2001
ISBN:	84-699-4164-X
TIPO:	Docente

TÍTULO DEL LIBRO:	Visión por Computador. Lecturas y Notas
AUTORES:	A. Falcón, O. Déniz, F. Pérez
EDITORIAL:	Servicio de publicaciones de la Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
AÑO:	2002
ISBN:	84-89728-09-7
TIPO:	Docente

TÍTULO DEL LIBRO:	Simulación. Teoría y Práctica
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz
EDITORIAL:	E.T.S.I. Industriales UCLM-Librería EÑE
AÑO:	2007
ISBN:	978-84-611-5043-4
TIPO:	Docente

TÍTULO DEL LIBRO:	Programación de Apps de visión artificial
-------------------	---

AUTORES:	O. Déniz, J. Salido, G. Bueno
EDITORIAL:	Bubok-Cátedras INDRA
AÑO:	2013
ISBN:	978-84-686-3801-0
TIPO:	Docente

TÍTULO DEL LIBRO:	OpenCV Essentials
AUTORES:	O. Déniz, J. Salido, M. Fernandez, N. Vallez, I. Serrano, J. Paton, G. Bueno
EDITORIAL:	Packt Publishing
AÑO:	2014
ISBN:	1783984244
TIPO:	Docente

TÍTULO DEL LIBRO:	Learning image processing with OpenCV
AUTORES:	O. Déniz, J. Salido, N. Vallez, I. Serrano, J.L. Espinosa, G. Bueno
EDITORIAL:	Packt Publishing
AÑO:	2015
ISBN:	9781783287659
TIPO:	Docente

8. Publicaciones, artículos¹ (título, revista, fecha de publicación, número de autores, base de datos de indexación, categoría de indexación, índice de impacto, posición que ocupa la revista en la categoría, tipo: docente/investigador, número de citas).

TÍTULO:	Face Recognition using Independent Component Analysis and Support Vector Machines
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, M. Hernández
REVISTA:	Lecture Notes in Computer Science
INDICE DE IMPACTO:	0.415
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Theory & Methods, 46/71
ISSN:	0302-9743
EDITORIAL:	Springer Verlag
MES Y AÑO:	Junio 2001
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	An incremental learning algorithm for face recognition
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, M. Hernández
REVISTA:	Lecture Notes in Computer Science
INDICE DE IMPACTO:	0.515
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Theory & Methods, 39/69
ISSN:	0302-9743
EDITORIAL:	Springer Verlag
MES Y AÑO:	Junio 2002
TIPO:	Investigador

TÍTULO :	Face Recognition Using Independent Component Analysis and Support Vector Machines
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, M. Hernández
REVISTA:	Pattern Recognition Letters
INDICE DE IMPACTO:	0.809
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Artificial Intelligence, 41/77
ISSN:	0167-8655
EDITORIAL:	Elsevier Science
MES Y AÑO:	Nº 13, sept 2003
VOLUMEN:	24
PÁGINAS:	2153-2157
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Useful computer vision techniques for human-robot interaction
AUTORES:	O. Déniz, A. Falcón, J. Méndez, M. Castrillón
REVISTA:	Lecture Notes in Computer Science
INDICE DE IMPACTO:	0.513
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Theory & Methods, 53/70
ISSN:	0302-9743
EDITORIAL:	Springer Verlag
MES Y AÑO:	Septiembre/octubre 2004
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Multiple face detection at different resolutions for perceptual user interfaces
AUTORES:	M. Castrillón, J. Lorenzo Navarro, O. Déniz, J. Isern, A. Falcón
REVISTA:	Lecture Notes in Computer Science
INDICE DE IMPACTO:	0.402
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Theory & Methods, 62/71
ISSN:	0302-9743
MES Y AÑO:	Junio 2005
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Cue Combination for Robust Real-Time Multiple Face Detection at Different Resolutions
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, C. Guerra, J. Isern
REVISTA:	Lecture Notes in Computer Science
INDICE DE IMPACTO:	0.402
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Theory & Methods, 62/71
ISSN:	0302-9743
MES Y AÑO:	Febrero 2005
TIPO:	Investigador

TÍTULO :	An engineering approach to sociable robots
AUTORES:	O. Déniz, M. Hernández, J. Lorenzo, M. Castrillón
REVISTA:	Journal of Experimental & Theoretical Artificial Intelligence
INDICE DE IMPACTO:	0.500
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Artificial Intelligence, 72/93
ISSN:	0952-813X
EDITORIAL:	Taylor & Francis

MES Y AÑO:	Diciembre 2007
PAGINAS:	285-306
VOL/NUMERO:	19/4
TIPO:	Investigador

TÍTULO :	ENCARA2: Real-Time Detection of Multiple Faces at Different Resolutions in Video Streams
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, C. Guerra, M. Hernández
REVISTA:	Journal of Visual Communication and Image Representation
INDICE DE IMPACTO:	0.832
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Information Systems, 45/92
ISSN:	1047-3203
EDITORIAL:	Elsevier
MES Y AÑO:	Abril 2007
PAGINAS:	130-140
VOL/NUMERO:	18/2
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Colour model analysis for microscopic image processing
AUTORES:	G. Bueno, R. González, O. Déniz, J. González, M. García-Rojo
REVISTA:	Diagnostic Pathology
INDICE DE IMPACTO:	1.108
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Pathology, 55/69
ISSN:	1746-1596
AÑO:	2008
VOL/NUM:	3(Suppl 1):S18
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Fast Monte Carlo simulation on a voxelized human phantom deformed to a patient
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, C.B. Carrascosa, J.M. Delgado, L. Brualla
REVISTA:	Medical Physics
INDICE DE IMPACTO:	2.704
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Radiology, nuclear medicine & medical imaging, 29/104
ISSN:	0094-2405
VOL/NUM:	Vol 36, Issue 11

MES Y AÑO:	Nov 2009
PAGS:	5162-74
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	CtrWeb: Una Herramienta de Programación para Telecontrol de Sistemas Físicos Educativos
AUTORES:	J. Salido, A. Lillo, O. Déniz, G. Bueno
REVISTA:	Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial
INDICE DE IMPACTO:	0.231
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Automation & Control systems, 54/58
ISSN:	1697-7912
AÑO:	2011
VOL/NUM:	8/1
PAGS:	89-99

TÍTULO:	Computer Vision-Based Eyewear Selector
AUTORES:	Oscar Deniz Suarez, Modesto Castrillon, Javier Lorenzo, Luis Antón, Mario Hernandez, Gloria Bueno García
REVISTA:	Journal of Zhejiang University-SCIENCE A
INDICE DE IMPACTO:	0.322
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Engineering, multidisciplinary, 61/87
ISSN:	1673-565X
AÑO:	2010
VOL/NUM:	Vol 11, num 2
PAGS:	79-91
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A Comparison of Face and Facial Feature Detectors Based on the Viola-Jones General Object Detection Framework
AUTORES:	Modesto Castrillón, Oscar Déniz, Daniel Hernández, Javier Lorenzo
REVISTA:	Machine Vision and Applications
INDICE DE IMPACTO:	1.009
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Artificial Intelligence, 66/111
ISSN:	0932-8092
AÑO:	2011
VOL/NUM:	22/3

PAGS:	481-494
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Image processing methods and architectures in diagnostic pathology
AUTORES:	Gloria Bueno, Oscar Déniz, Jesús Salido, Marcial García
REVISTA:	Folia histochemica et cytobiologica
INDICE DE IMPACTO:	1.081
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Cell biology, 147/162
ISSN:	0239-8508
AÑO:	2009
VOL/NUM:	Vol 47, num 4
PAGS:	691-697
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automatic Breast Parenchymal Density Classification Integrated into a CADe System
AUTORES:	G. Bueno, N. Vállez, O. Déniz, P. Esteve, M.A. Rienda, C. Pastor
REVISTA:	International Journal of Computer Assisted Radiology and Surgery
INDICE DE IMPACTO:	1.481
ISSN:	1861-6410
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Engineering, biomedical, 42/72
AÑO:	2011
VOL/NUM:	6/3
PAGS:	309-18
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A Geodesic Deformable Model for Automatic Segmentation of Image Sequences applied to Radiation Therapy
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, J. Salido, C. Carrascosa , J. M. Delgado
REVISTA:	International Journal of Computer Assisted Radiology and Surgery
INDICE DE IMPACTO:	1.481
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Engineering, biomedical, 42/72
ISSN:	1861-6410
AÑO:	2011
VOL/NUM:	6/3
PAGS:	341-350

TIPO:	Investigador
TIPO:	Docente

TÍTULO:	Fast and Accurate Global Motion Compensation
AUTORES:	O. Deniz, G. Bueno, E. Bermejo, R. Sukthankar
REVISTA:	Pattern Recognition
INDICE DE IMPACTO:	2.292
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Artificial Intelligence, 18/111 Engineering, Electrical & Electronic, 35/245
ISSN:	0031-3203
MES Y AÑO:	Dic 2011
VOL/NUM:	44/2
PAGS:	2887-2901
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Face Recognition using Histograms of Oriented Gradients
AUTORES:	O. Déniz, G. Bueno, J. Salido, F. De la Torre
REVISTA:	Pattern Recognition Letters
INDICE DE IMPACTO:	1.034
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Artificial Intelligence, 63/111
ISSN:	0167-8655
VOL/NUM:	32/12
MES Y AÑO:	2011
PAGS:	1598-1603
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Quality evaluation of microscopy and scanned histological images for diagnostic purposes
AUTORES:	R. Redondo, G. Bueno, G. Cristóbal, J. Vidal, O. Déniz, M. García-Rojo, C. Murillo, F. Relea, J. González
REVISTA:	Micron
INDICE DE IMPACTO:	1.527
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Microscopy, 4/9
ISSN:	0968-4328
VOL:	43
MES Y AÑO:	2012
PAGS:	334-343

TIPO:	Investigador
-------	--------------

TÍTULO:	Autofocus evaluation for brightfield microscopy pathology
AUTORES:	R. Redondo, G. Bueno, J.C. Valdiviezo, R. Nava, G. Cristóbal, O. Déniz, M. García-Rojo, J. Salido, M.M. Fernández, J. Vidal, B. Escalante
REVISTA:	Journal of Biomedical Optics
INDICE DE IMPACTO:	2.881
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Radiology, nuclear medicine and medical imaging, 29/120
ISSN:	1083-3668
VOL/NUM:	17(3)
MES Y AÑO:	March 2012
PAGS:	036008
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A parallel solution for high resolution histological image analysis
AUTORES:	G. Bueno, R. González, O. Déniz, M. García-Rojo, J. González-García, M.M Fernández-Carrobles, N. Vállez J. Salido
REVISTA:	Computer Methods and Programs in Biomedicine
INDICE DE IMPACTO:	1.555
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Theory & Methods, 21/100
ISSN:	0169-2607
VOL:	108
MES Y AÑO:	Oct 2012
PAGS:	388-401
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	CADe System integrated within the Electronic Health Record
AUTORES:	Noelia Vallez, Gloria Bueno, Oscar Deniz, Maria del Milagro Fernandez-Carrobles, Carlos Pastor, Miguel Angel Rienda, Pablo Esteve and Maria Arias
REVISTA:	Journal of Biomedicine and Biotechnology
INDICE DE IMPACTO:	2.706
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Biotechnology and applied microbiology, 53/165
ISSN:	2314-6133
VOL/NUM:	
MES Y AÑO:	2013
PAGS:	

TIPO:	Investigador
-------	--------------

TÍTULO:	An entropy-based automated approach to prostate biopsy ROI segmentation
AUTORES:	Gloria Bueno ¹ , Maria-Milagro Fernández-Carrobles, Oscar Déniz, Jesús Salido, Noelia Vállez and Marcial García-Rojo
REVISTA:	Diagnostic Pathology
INDICE DE IMPACTO:	2.411
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Pathology, 27/76
ISSN:	1746-1596
VOL/NUM:	8(Suppl 1):S20
MES Y AÑO:	2013
PAGS:	
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A morphometric tool applied to angiogenesis research based on vessel segmentation
AUTORES:	Maria-Milagro Fernández-Carrobles, Irene Tadeo, Rosa Noguera, Marcial García-Rojo, Oscar Déniz, Jesús Salido and Gloria Bueno
REVISTA:	Diagnostic Pathology
INDICE DE IMPACTO:	2.411
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Pathology, 27/76
ISSN:	1746-1596
VOL/NUM:	8(Suppl 1):S20
MES Y AÑO:	2013
PAGS:	
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	TMA vessel segmentation based on color and morphological features. Application to angiogenesis research
AUTORES:	M.Milagro Fernández-Carrobles, Irene Tadeo, Gloria Bueno, Rosa Noguera, Oscar Déniz, Jesús Salido and Marcial García-Rojo
REVISTA:	Scientific World Journal
INDICE DE IMPACTO:	1.219
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Multidisciplinary sciences, 16/55
ISSN:	2356-6140
VOL/NUM:	2013, Article ID 263190
MES Y AÑO:	

PAGS:	1-13
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Breast density classification to reduce false positives in CADE systems
AUTORES:	N. Vállez, G. Bueno, O. Déniz, J. Dorado, J.A. Seoane, A. Pazos, C. Pastor
REVISTA:	Computer Methods and Programs in Biomedicine
INDICE DE IMPACTO:	1.555
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Theory & Methods, 15/102
ISSN:	0169-2607
VOL/NUM:	113/2
MES Y AÑO:	Feb 2014
PAGS:	569-584
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	An Automated System for Whole Microscopic Image Acquisition and Analysis
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, M.M. Fernández, N. Vállez, J. Salido
REVISTA:	Microscopy Research and Technique
INDICE DE IMPACTO:	1.593
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Anatomy & morphology, 15/21
ISSN:	1097-0029
VOL/NUM:	779(9)
MES Y AÑO:	2014
PAGS:	697-713
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automatic Handling of Tissue Microarray Cores in High-Dimensional Microscopy Images
AUTORES:	M. Milagro Fernández, Gloria Bueno, Oscar Déniz, Jesús Salido and Marcial García-Rojo
REVISTA:	IEEE Journal of Biomedical and Health Informatics
INDICE DE IMPACTO:	1.440
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer science, Information systems, 47/139
ISSN:	2168-2194
VOL/NUM:	18/3
MES Y AÑO:	2014

PAGS:	999-1007
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automated pollen identification using microscopic imaging and texture analysis
AUTORES:	J. Víctor Marcos, Rodrigo Nava, Gabriel Cristóbal, Rafael Redondo, Boris Escalante-Ramírez, Gloria Bueno, Óscar Déniz, Amelia González-Porto, Cristina Pardo, Francois Chung, Tomás Rodríguez
REVISTA:	Micron
INDICE DE IMPACTO:	1.838
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Microscopy, 4/10
ISSN:	0968-4328
VOL/NUM:	68
MES Y AÑO:	Enero 2015
PAGS:	36-46
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Pollen Segmentation and Feature Evaluation for Automatic Classification in Bright-field Microscopy
AUTORES:	Rafael Redondo, Gloria Bueno, Francois Chung, Rodrigo Nava, J. Victor Marcos, Gabriel Cristobal, Tomas Rodriguez, Amelia Gonzalez-Porto, Cristina Pardo, Oscar Deniz, B. Escalante-Ramirez
REVISTA:	Computers and Electronics in Agriculture
INDICE DE IMPACTO:	1.892
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Agriculture, Multidisciplinary, 8/57
ISSN:	0168-1699
VOL/NUM:	110 (2015)
MES Y AÑO:	2015
PAGS:	56-69
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	New Trends of Emerging Technologies in Digital Pathology
AUTORES:	Gloria Bueno, M. Milagro Fernández-Carrobbles, Oscar Deniz, Marcial García-Rojo
REVISTA:	Pathobiology
INDICE DE IMPACTO:	1.703
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Pathology, 49/79
ISSN:	1015-2008

VOL/NUM:	83
MES Y AÑO:	2016
PAGS:	61-69
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Eyes of Things
AUTORES:	Deniz, O.; Vallez, N.; Espinosa-Aranda, J.; Rico-Saavedra, J.; Parra-Patino, J.; Bueno, G.; Moloney, D.; Dehghani, A.; Dunne, A.; Pagani, A.; Krauss, S.; Reiser, R.; Waeny, M.; Sorci, M.; Llewellynn, T.; Fedorczak, C.; Larmoire, T.; Herbst, M.; Seirafi, A.; Seirafi, K.
REVISTA:	Sensors
INDICE DE IMPACTO:	2.677
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Instruments & instrumentation, 10/58
ISSN:	1424-8220
VOL/NUM:	17, num. 1173
MES Y AÑO:	21 May 2017
PAGS:	
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automated Diatom Classification (Part A): Handcrafted Feature Approaches
AUTORES:	Gloria Bueno, Oscar Deniz, Anibal Pedraza, Jesus Ruiz-Santaquitaria, Jesus Salido, Gabriel Cristobal, María Borrego-Ramos, Saul Blanco
REVISTA:	Multidisciplinary Digital Publishing Institute Applied Sciences
INDICE DE IMPACTO:	1.679
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Material science, multidisciplinary, 150/275
ISSN:	2076-3417
VOL/NUM:	Applied Sciences 7 (8): 753 (2017)
MES Y AÑO:	Julio 2017
PAGS:	1-22
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automated Diatom Classification (Part B): A Deep Learning Approach
AUTORES:	Anibal Pedraza, Gloria Bueno, Oscar Deniz, Gabriel Cristóbal, Saúl Blanco, María Borrego-Ramos
REVISTA:	Multidisciplinary Digital Publishing Institute Applied Sciences
INDICE DE IMPACTO:	1.679

CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Material science, multidisciplinary, 150/275
ISSN:	2076-3417
VOL/NUM:	Appl. Sci. 2017,7, 460
MES Y AÑO:	Mayo 2017
PAGS:	1-25
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Spatio-Temporal Elastic Cuboid Trajectories for Efficient Fight Recognition using Hough Forests
AUTORES:	I. Serrano, O. Deniz, G. Bueno, G. García-Hernando, T-K. Kim
REVISTA:	Machine Vision and Applications
INDICE DE IMPACTO:	2.005
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Computer Science, Artificial Intelligence, 56/133
ISSN:	0932-8092
VOL/NUM:	29(2)
MES Y AÑO:	Febrero 2018
PAGS:	207-217
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Diagnostic Assessment of Deep Learning Algorithms for Detection of Lymph Node Metastases in Women with Breast Cancer
AUTORES:	Ehteshami Bejnordi, Veta M, Johannes van Diest P, van Ginneken B, Karssemeijer N, Litjens G, van der Laak JAWM; the CAMELYON16 Consortium, Hermsen M, Manson QF, Balkenhol M, Geessink O, Stathonikos N, van Dijk MC, Bult P, Beca F, Beck AH, Wang D, Khosla A, Gargeya R, Irshad H, Zhong A, Dou Q, Li Q, Chen H, Lin HJ, Heng PA, Haß C, Bruni E, Wong Q, Halici U, Öner MÜ, Cetin-Atalay R, Berseth M, Khvatkov V, Vylegzhanin A, Kraus O, Shaban M, Rajpoot N, Awan R, Sirinukunwattana K, Qaiser T, Tsang YW, Tellez D, Annuscheit J4, Hufnagl P, Valkonen M, Kartasalo K, Latonen L, Ruusuvaori P, Liimatainen K, Albarqouni S, Mungal B, George A, Demirci S, Navab N, Watanabe S, Seno S, Takenaka Y, Matsuda H, Ahmady Phoulady H, Kovalev V, Kalinovsky A, Liauchuk V, Bueno G, Fernandez-Carrobles MM, Serrano I, Deniz O, Racocanu D, Venâncio R
REVISTA:	Journal of the American Medical Association
INDICE DE IMPACTO:	44.405
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Medicine, general & internal, 3/155
ISSN:	1538-3598
VOL/NUM:	318(22)

MES Y AÑO:	Dec 2017
PAGS:	2199-2210
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Low-cost oblique illumination: an image quality assessment
AUTORES:	Jesus Ruiz-Santaquiteria, Jose Luis Espinosa-Aranda, Oscar Deniz, Carlos Sanchez, Maria Borrego-Ramos, Saul Blanco, Gabriel Cristobal, Gloria Bueno
REVISTA:	Journal of Biomedical Optics
INDICE DE IMPACTO:	2.530
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Radiology, nuclear medicine and medical imaging, 40/127
ISSN:	1083-3668 (print); 1560-2281 (web)
VOL/NUM:	23(1)
MES Y AÑO:	Enero 2018
PAGS:	1-14
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Fast fight detection
AUTORES:	I. Serrano, O. Déniz, G. Bueno, T-K. Kim
REVISTA:	PLoS ONE
INDICE DE IMPACTO:	3.057
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Multidisciplinary sciences, 11/63
ISSN:	1932-6203
VOL/NUM:	10(4)
MES Y AÑO:	2015
PAGS:	1-19
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Sample Selection for Training Cascade Detectors
AUTORES:	N. Vallez, O. Déniz, G. Bueno
REVISTA:	PLoS ONE
INDICE DE IMPACTO:	3.057
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Multidisciplinary sciences, 11/63
ISSN:	1932-6203
VOL/NUM:	10(7)
MES Y AÑO:	2015
PAGS:	2-16

TIPO:	Investigador
-------	--------------

TÍTULO:	Frequential versus Spatial Colour Textons for Breast TMA Classification
AUTORES:	M. M. Fernández-Carrobles; G. Bueno; O. Déniz; J. Salido; M. García-Rojo, L. González
REVISTA:	Computerized Medical Imaging and Graphics
INDICE DE IMPACTO:	1.496
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Engineering, biomedical, 53/76
ISSN:	0895-6111
VOL/NUM:	42
MES Y AÑO:	Nov 2014
PAGS:	25-37
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Phantom to Patient Registration applied to Dosimetry
AUTORES:	J. Salido, G. Bueno, O. Déniz
REVISTA:	Radiotherapy & Oncology
INDICE DE IMPACTO:	4.363
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Radiology, nuclear medicine and medical imaging, 11/125
ISSN:	0167-8140
VOL/NUM:	111, Supplement 1
MES Y AÑO:	2014
PAGS:	S244
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Influence of Texture and Colour in Breast TMA Classification
AUTORES:	M. Fernandez-Carrobles, G. Bueno, O. Déniz, J. Salido, M. García-Rojo, L. González-López
REVISTA:	PLoS ONE
INDICE DE IMPACTO:	3.057
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Multidisciplinary sciences, 11/63
ISSN:	1932-6203
VOL/NUM:	10(10)
MES Y AÑO:	2015
PAGS:	1-37
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automatic quantification of IHC stain in breast TMA using colour analysis
AUTORES:	M. Milagro Fernández-Carrobles, Gloria Bueno, Marcial García-Rojo, Lucía González-López, Carlos López, Oscar Déniz
REVISTA:	Computerized Medical Imaging and Graphics
INDICE DE IMPACTO:	1.738
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Radiology, nuclear medicine and medical imaging, 72/127
ISSN:	0895-6111
VOL/NUM:	Applied Sciences 7 (8): 753 (2017)
MES Y AÑO:	13 Junio 2017
PAGS:	1-22
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Accurate detection and tracking of ROIs for image-guided fractionated radiotherapy
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, J. Salido
REVISTA:	Radiotherapy & Oncology
INDICE DE IMPACTO:	4.363
CATEGORÍA Y POSICIÓN:	Radiology, nuclear medicine and medical imaging, 11/125
ISSN:	0167-8140
VOL/NUM:	111, Supplement 1
MES Y AÑO:	2014
PAGS:	S253-S254
TIPO:	Investigador

9. Otras publicaciones

Capítulos de libros:

TÍTULO DEL LIBRO:	Encyclopedia of Artificial Intelligence
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Component Analysis in Artificial Vision
AUTORES:	O. Déniz, G. Bueno
EDITORIAL:	Idea Group Reference
AÑO:	2009, pp. 367-371
ISBN:	978-1-59904-849-9

TÍTULO DEL LIBRO:	Advances in Robotics, Automation and Control
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Practical Computer Vision Techniques for Interactive Robotic Heads
AUTORES:	O. Déniz, J. Lorenzo, M. Castrillon, L. Anton, M. Hernandez, G. Bueno
EDITORIAL:	In-Teh
AÑO:	2008, pp. 435-444
ISBN:	953761916-8

TÍTULO DEL LIBRO:	Handbook of Research on Synthetic Emotions and Sociable Robotics
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Emotional Modeling in an Interactive Robotic Head
AUTORES:	O. Déniz, J. Lorenzo, M. Hernández, M. Castrillón, G. Bueno
EDITORIAL:	Information Science Reference
AÑO:	2009
ISBN:	978-1-60566-354-8

TÍTULO DEL LIBRO:	Soft Computing Methods for Practical Environmental Solutions: Techniques and Studies
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Soft Computing Techniques for Human-Computer Interaction
AUTORES:	Oscar Déniz, Gloria Bueno, Modesto Castrillón, Javier Lorenzo, Luis Antón, Mario Hernández
EDITORIAL:	Information Science Reference
AÑO:	2010
ISBN:	978-1-61520-893-7

TÍTULO DEL LIBRO:	Grid Technologies for E-Health
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Grid Architecture and Components in Diagnostic Pathology
AUTORES:	G. Bueno, M. García, R. González, O. Déniz, J. García
EDITORIAL:	Medical Information Science Reference
AÑO:	2011
ISBN:	978-1-61692-010-4

TÍTULO DEL LIBRO:	Optical and Digital Image Processing. Fundamentals and Applications
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Microscopic Imaging
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, R. González, J. Vidal, J. Salido
EDITORIAL:	Wiley

AÑO:	2011
ISBN:	978-3-527-40956-3

TÍTULO DEL LIBRO:	Biometric Systems, Design and Applications
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Digital Signature: A Novel Adaptative Image Segmentation Approach
AUTORES:	D. Freire, M. Castrillón, O. Déniz
EDITORIAL:	InTech
AÑO:	2011
ISBN:	978-953-307-542-6

TÍTULO DEL LIBRO:	COLOR MEDICAL IMAGE ANALYSIS. Lecture Notes in Computational Vision and Biomechanics
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Colour Model Analysis for Histopathology Image Processing
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, J. Salido, M. Milagro Fernández, N. Vállez, M. García-Rojo
EDITORIAL:	Springer
AÑO:	2012
ISBN:	978-94-007-5388-4

TÍTULO DEL LIBRO:	Perspectives on Digital Pathology. Results of the COST IC0604 EURO-TELEPATH
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Emerging trends: grid technology in pathology
AUTORES:	G. Bueno, M. García-Rojo, O. Déniz, M. Milagro, N. Vállez, J. Salido, J. García
EDITORIAL:	IOS Press
AÑO:	2012
ISBN:	978-1-61499-085-7

TÍTULO DEL LIBRO:	Conceptos y métodos en visión por computador
TÍTULO DEL CAPÍTULO:	Visión por computador en dispositivos móviles
AUTORES:	Oscar Déniz, Gloria Bueno y Jesús Salido
EDITORIAL:	Comité Español de Automática (CEA)
AÑO:	2016
ISBN:	978-84-608-8933-5

Divulgación/técnicas:

TÍTULO:	Docencia en Robótica Móvil
AUTORES:	A. Falcón, O. Déniz
PUBLICADO EN:	Número 18 de la Revista divulgativa <i>Burán</i>
FECHA:	Abril 2002
CARACTER:	Nacional
PÁGINAS:	5

TÍTULO:	Modelado de Expresiones para Caras Robóticas
AUTORES:	O. Déniz
PUBLICADO EN:	Número 18 de la Revista divulgativa <i>Burán</i>
FECHA:	Abril 2002
CARACTER:	Nacional
PÁGINAS:	5

TÍTULO:	Introducción al Reconocimiento de Caras
AUTORES:	O. Déniz
PUBLICADO EN:	Número 16 de la Revista divulgativa <i>Burán</i>
FECHA:	Diciembre 2000
CARACTER:	Nacional
PÁGINAS:	2

TÍTULO:	Imago animi vultus est
AUTORES:	M. Castrillón; O. Déniz; J. Lorenzo; L. Antón y M. Hernández
PUBLICADO EN:	MATEMATICALIA. Revista digital de divulgación matemática
FECHA:	Vol. 4 nº 1 Fecha: Abril 2008
CARACTER:	Nacional

TÍTULO:	Desarrollo de Aplicaciones de Salud para Dispositivos Móviles
AUTORES:	J. Salido, O. Déniz, G. Bueno
PUBLICADO EN:	Informática y Salud
FECHA:	Nº110, Abril 2015
PÁGINAS:	8-13

TÍTULO:	A Vision for the Future
AUTORES:	D. Moloney, O. Deniz

PUBLICADO EN:	IEEE Consumer Electronics Magazine
FECHA:	April 2015, (Volume:4, Issue: 2)
CARACTER:	Internacional
PÁGINAS:	40-45

10. Otros trabajos de Investigación

11. Proyectos de investigación subvencionados en convocatorias competitivas como IP

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Un enfoque biológicamente plausible al reconocimiento y aprendizaje automático de caras
ENTIDAD FINANCIADORA:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria (Referencia ULPGC07-008)
IMPORTE:	2250 €
DURACIÓN:	2008

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Videovigilancia Automática Mediante Visión por Computador y Sensores Avanzados
ENTIDAD FINANCIADORA:	Gobierno Castilla-La Mancha (PII2I09-0043-3364)
IMPORTE:	90.000 €
DURACIÓN:	2009-Dic 2012

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Diseño y metodología de implantación gradual de un detector de violencia en vídeo
ENTIDAD FINANCIADORA:	MICINN (TIN2011-24367)
IMPORTE:	113.000€ + 1 Becario FPI
DURACIÓN:	2012-2014

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Eyes of Things (Coordinador del Proyecto)
ENTIDAD FINANCIADORA:	European Commission H2020 Grant n. 643924-EoT-IA
IMPORTE:	3.734.831€
DURACIÓN:	2015-2018

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Desarrollo de métodos automáticos de identificación de diatomeas en el análisis cuantitativo y monitorización de la calidad de agua (AQUALITAS)
----------------------------	---

ENTIDAD FINANCIADORA:	MICINN, Ref. CTM2014-51907-C2-2-R
IMPORTE:	108.000€
DURACIÓN:	2015-2017

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	BONSEYES. Platform for Open Development of Systems of Artificial Intelligence
ENTIDAD FINANCIADORA:	European Commission H2020 Grant n. 732204
IMPORTE:	5.021.216,25€
DURACIÓN:	2017-2019

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Vision and crowdsensing technology for an optimal response in physical-security (VICTORY)
ENTIDAD FINANCIADORA:	MINECO, Ref. TIN2017-82113-C2-2-R
IMPORTE:	48.884€ + 1 Becario FPI
DURACIÓN:	2018-2020

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	APRENDizaje Profundo: Análisis de coMportamienOS de fallo (APRENDAMOS)
ENTIDAD FINANCIADORA:	JCCM (Ref. SBPLY/17/180501/000543)
IMPORTE:	138.766€
DURACIÓN:	2018-2020

12. Proyectos de investigación subvencionados en convocatorias competitivas como INP

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Sistema Integrado Percepto-Efector para el Seguimiento e Interacción con Personas en Contextos con Egomovimiento
ENTIDAD FINANCIADORA:	C.I.C.Y.T.-FEDER (Proyecto num. 1FD97-1580-C02-02)
IMPORTE:	14.628.000 ptas
DURACIÓN:	Diciembre 1999-diciembre 2001

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Sistema para la Localización, Seguimiento e Identificación de Personas en Contextos con Egomovimiento
----------------------------	---

ENTIDAD FINANCIADORA:	Consejería de Educación, Cultura y Deportes del Gobierno de Canarias/Dirección General de Universidades e Investigación. (Proyecto Num.: PI1999/153)
IMPORTE:	2.500.000 ptas
DURACIÓN:	agosto 1999-agosto 2001

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Técnicas para el Robustecimiento de Procesos en Visión Artificial para la Interacción
ENTIDAD FINANCIADORA:	Ministerio de Educación y Ciencia y FEDER (ref. TIN2004-07087)
IMPORTE:	40.940 €
DURACIÓN:	Diciembre 2004 a Diciembre 2007

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Integración de software orientado a componentes en robótica
ENTIDAD FINANCIADORA:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria (ref. UNI2004/11)
IMPORTE:	2.400 €
DURACIÓN:	1/1/2005 a 31/12/2005

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Sistema interactivo multimodal basado en técnicas de visión activa y arquitecturas multiagente
ENTIDAD FINANCIADORA:	Consejería de Educación Gobierno Autónomo Canario/ Dirección General de Universidades e Investigación. (Proyecto Num.: PI2000/042)
IMPORTE:	6.250.000 ptas
DURACIÓN:	Agosto 2000-agosto 2003

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Seguimiento Visual de Objetos Mediante Segmentación de Imágenes y Espacios de Representación Isomorfos de Segundo Orden
ENTIDAD FINANCIADORA:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria (ref. UNI2003/10)
IMPORTE:	3.000 €
DURACIÓN:	1/1/2004 a 31/12/2004

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Homeostasis en visión artificial para interacción natural robusta
ENTIDAD FINANCIADORA:	Dirección Gral de Univ. e Invest.-Gobierno Autónomo de Canarias (ref. PI2003/165)
IMPORTE:	10.000 €

DURACIÓN:	2004-2006
-----------	-----------

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Reconocimiento de la identidad e identificación de gestos faciales básicos para interacción
ENTIDAD FINANCIADORA:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria (ref. UNI2003/06)
IMPORTE:	3.000 €
DURACIÓN:	1/1/2004 a 31/12/2004

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Experimentación con mecanismos de control homeostático y de habituación en comportamientos visuales
ENTIDAD FINANCIADORA:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria (Proyecto Num.: 2002/16)
IMPORTE:	4.508 €
DURACIÓN:	2002-2004

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Aprendizaje interactivo de mapas multisensoriales en robótica móvil
ENTIDAD FINANCIADORA:	Dirección Gral de Univ. e Invest.-Gobierno Autónomo de Canarias (ref. PI2003/160)
IMPORTE:	15.300,45 €
DURACIÓN:	2004-2006

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Orientación de robots móviles mediante detección visual de marcas naturales
ENTIDAD FINANCIADORA:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria (ref. UNI2005/18)
IMPORTE:	4.200 €
DURACIÓN:	1/1/2006 a 31/12/2007

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Técnicas de visión para la interacción en entornos de interior con elaboración de mapas cognitivos en sistemas perceptuales heterogéneos
ENTIDAD FINANCIADORA:	MICINN (Ref. TIN2008-06068)
IMPORTE:	56.870 €
DURACIÓN:	1/1/09-31/12/11

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Automatización y análisis en microscopía óptica. Aplicación al diagnóstico y pronóstico por imagen virtual in vitro en cáncer y procesos neurodegenerativos
----------------------------	---

ENTIDAD FINANCIADORA:	MICINN, DPI2008-06071
IMPORTE:	80.000 €
DURACIÓN:	01/01/2009-31/12/2011

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Methods and advanced equipment for simulation and treatment in radio-oncology
ENTIDAD FINANCIADORA:	Comisión Europea, LSHC-CT-2004-503564-FP6
IMPORTE:	138.636,36 €
DURACIÓN:	01/05/2004-31/12/2009

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Análisis Automático de la Calidad de Imagen en Radiodiagnóstico Para La Optimización de Dosis en Pruebas Diagnósticas
ENTIDAD FINANCIADORA:	Consejo de Seguridad Nuclear
IMPORTE:	64.544,43
DURACIÓN:	8/11/2012-7/11/2015

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	AIDPATH: Academia and Industry Collaboration for Digital Pathology
ENTIDAD FINANCIADORA:	European Commission, FP7, grant agreement No 612471
IMPORTE:	3M€
DURACIÓN:	2013-2016

13. Comunicaciones y ponencias presentadas a congresos (título, autores, lugar, fecha, entidad organizadora, carácter: nacional/internacional, tipo: docente/investigador)

TÍTULO:	Robótica Móvil. Recursos para la docencia
AUTORES:	O. Déniz, A. Falcón
CONGRESO:	II Workshop Hispano-Luso en Agentes Físicos
LUGAR:	Móstoles, Madrid (España)
FECHA:	15-16 marzo 2001
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Docente

TÍTULO:	Face Recognition using Independent Component Analysis and Support Vector Machines
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, M. Hernández

CONGRESO:	IX Spanish Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis
LUGAR:	Benicasim, Castellón (España)
FECHA:	16-18 mayo 2001
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	El Método IRDB: Aprendizaje Incremental para el Reconocimiento de Caras
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, M. Hernández
CONGRESO:	IX Conferencia de la Asociación Española para la Inteligencia Artificial
LUGAR:	Gijón (España)
FECHA:	14-16 de noviembre de 2001
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Estudio Experimental sobre la Combinación Temporal de Resultados en el Reconocimiento de Caras con Secuencias de video
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, M. Hernández
CONGRESO:	IX Conferencia de la Asociación Española para la Inteligencia Artificial
LUGAR:	Gijón (España)
FECHA:	14-16 de noviembre de 2001
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	CASIMIRO: A robot head for human-computer interaction
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, C. Guerra, D. Hernández, M. Hernández
CONGRESO:	11th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication
LUGAR:	Berlín (Alemania)
FECHA:	25-27 septiembre 2002
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A computational mechanism for habituation in perceptual user interfaces
AUTORES:	O. Déniz, J. Lorenzo, M. Hernández

CONGRESO:	Int. Conference on Computational Intelligence for Modelling, Control and Automation
LUGAR:	Viena (Austria)
FECHA:	12-14 febrero 2003
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Adaptación computacional en sistemas percepto-efectores
AUTORES:	Daniel Hernández, J. Cabrera, A.C. Domínguez, J. Isern, O. Déniz
CONGRESO:	IV Workshop on Physical Agents
LUGAR:	Alicante
FECHA:	3-4 abril 2003
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Multimodal Attention System for an Interactive Robot
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, M. Hernández, J. Méndez
CONGRESO:	1 st Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis
LUGAR:	Mallorca
FECHA:	4-6 junio 2003
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	The ENCARA system for face detection and normalization
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, M. Hernández
CONGRESO:	1 st Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis
LUGAR:	Mallorca
FECHA:	4-6 junio 2003
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A proposal of a homeostatic regulation mechanism for a vision system
AUTORES:	J. Lorenzo, O. Déniz, C. Guerra, D. Hernández
CONGRESO:	X Conferencia de la Asociación Española para la Inteligencia Artificial

LUGAR:	San Sebastián
FECHA:	11-14 noviembre 2003
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Identity and gender recognition using the ENCARA real-time face detector
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, D. Hernández, A.C. Domínguez
CONGRESO:	X Conferencia de la Asociación Española para la Inteligencia Artificial
LUGAR:	San Sebastián
FECHA:	11-14 noviembre 2003
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	BDIE: a BDI like architecture with emotional capabilities
AUTORES:	D.J. Hernández, O. Déniz, J. Lorenzo, M. Hernández
CONGRESO:	AAAI Spring Symposium
LUGAR:	Stanford, EEUU
FECHA:	22-24 marzo 2004
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Introduction of homeostatic regulation in face detection
AUTORES:	J. Lorenzo, M. Castrillón, M. Hernández, O. Déniz
CONGRESO:	4 th International Workshop on Pattern Recognition in Information Systems, PRIS 2004
LUGAR:	Oporto (Portugal)
FECHA:	13-14 abril 2004
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Who are you?
AUTORES:	M. Castrillón, E. Grosso, O. Déniz
CONGRESO:	17 th Conference of the International Association for Pattern Recognition (ICPR'2004)
LUGAR:	Cambridge (UK)
FECHA:	23-26 agosto 2004

CARACTER:	Internacional- Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Real-time detection of faces in video streams
AUTORES:	M.Castrillón-Santana, O. Déniz-Suárez, C. Guerra-Artal, M.Hernández-Tejera
CONGRESO:	Face Processing in Video 2005
LUGAR:	Victoria, Canadá
FECHA:	8-11 mayo 2005
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Face Exemplars Selection from Video Streams for Online Learning
AUTORES:	M.Castrillón-Santana, O. Déniz-Suárez, J. Lorenzo-Navarro, M.Hernández-Tejera
CONGRESO:	Face Processing in Video 2005
LUGAR:	Victoria, Canadá
FECHA:	8-11 mayo 2005
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Expressive robotic face for interaction
AUTORES:	O. Déniz, M. Hernández, A. Falcón, J. Méndez
CONGRESO:	I Congreso Español de Informática (CEDI'2005)
LUGAR:	Granada
FECHA:	13-16 septiembre 2005
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Una Propuesta de Instalación Basada en Habilidades de Visión por Computador
AUTORES:	Y. Rodríguez, M. Castrillón, O. Déniz, C. Guerra, M. Hernández
CONGRESO:	I Congreso Español de Informática (CEDI'2005)
LUGAR:	Granada
FECHA:	13-16 septiembre 2005
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	CASIMIRO: steps toward social robotics
AUTORES:	O. Déniz, J. Isern, J. Lorenzo, C. Guerra
CONGRESO:	I Congreso Español de Informática (CEDI'2005)
LUGAR:	Granada
FECHA:	13-16 septiembre 2005
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Component Runtime Self-Adaptation in Robotics
AUTORES:	J. Daniel Hernández-Sosa, Antonio C. Domínguez-Brito, Jorge Cabrera-Gámez, Oscar Déniz-Suárez
CONGRESO:	Second International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO'2005)
LUGAR:	Barcelona
FECHA:	14-17 septiembre 2005
CARACTER:	Internacional- Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Face recognition from a tabula rasa perspective
AUTORES:	M. Castrillón Santana, O. Déniz-Suárez, J. Lorenzo-Navarro and M. Hernández-Tejera
CONGRESO:	7th International Conference on Automatic Face and Gesture Recognition, FG2006
LUGAR:	Southampton, UK
FECHA:	10-12 abril 2006
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Expressive Robotic Face for Interaction
AUTORES:	O. Déniz, L. Antón, M. Castrillón, M. Hernández
CONGRESO:	VII Workshop de Agentes Físicos, WAF'06
LUGAR:	Las Palmas de Gran Canaria
FECHA:	27-28 abril 2006
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Gender and Identity Classification for a Naïve and Evolving System
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, J. Lorenzo, M. Hernández
CONGRESO:	Second Workshop on Multimodal User Authentication MMUA 2006
LUGAR:	Toulouse, Francia
FECHA:	11-12 mayo 2006
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	CASIMIRO, the Sociable Robot
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, M. Hernández
CONGRESO:	EUROCAST 2007
LUGAR:	Las Palmas de Gran Canaria
FECHA:	12-16 febrero 2007
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Comparison of Focus Measures in Face Detection Environments
AUTORES:	J. Lorenzo, O. Déniz, M. Castrillón, C. Guerra
CONGRESO:	ICINCO 2007, International Conference on Informatics in Control, Automation & Robotics
LUGAR:	Angers (Francia)
FECHA:	9-12 mayo 2007
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Useful Computer Vision Techniques for a Robotic Head
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, L.A. Canalís
CONGRESO:	ICINCO 2007, International Conference on Informatics in Control, Automation & Robotics
LUGAR:	Angers (Francia)
FECHA:	9-12 mayo 2007
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Using Incremental Principal Component Analysis to Learn a Gender Classifier Automatically
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, D. Hernández, J. Lorenzo
CONGRESO:	1 st Spanish Workshop on Biometrics
LUGAR:	Girona
FECHA:	5 junio 2007
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Natural Interaction with a Robotic Head
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, L.A. Canalís
CONGRESO:	IWINAC07, Int. Work Conference on the Interplay between Natural and Artificial Computation
LUGAR:	Murcia
FECHA:	18-21 junio 2007
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Becoming Visually Familiar
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, J. Lorenzo, D. Hernández
CONGRESO:	ICIAP 2007, 14th International Conference on Image Analysis and Processing
LUGAR:	Modena (Italia)
FECHA:	10-14 septiembre 2007
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Learning to Recognize Faces Incrementally
AUTORES:	O. Déniz, J. Lorenzo, M. Castrillón, J. Méndez, A. Falcón
CONGRESO:	DAGM07, 29th Annual Symposium of the German Association for Pattern Recognition
LUGAR:	Heidelberg (Alemania)
FECHA:	12-14 septiembre 2007
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Face and Facial Feature Detection Evaluation - Performance Evaluation of Public Domain Haar Detectors for Face and Facial Feature Detection
AUTORES:	M. Castrillón, O. Déniz, L. Antón, J. Lorenzo
CONGRESO:	VISIGRAPP2008, Int. Joint Conference on Computer Vision and Computer Graphics Theory and Applications
LUGAR:	Funchal, Portugal
FECHA:	22-25 enero 2008
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Eyewear Selector
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, M. Hernández, L. Antón, G. Bueno
CONGRESO:	Proceedings of the ECCV workshop on Multi-camera and Multi-modal Sensor Fusion Algorithms and Applications (M2SFA2 2008)
LUGAR:	Marsella, Francia
FECHA:	18 octubre 2008
CARACTER:	Internacional- Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Smile Detection for User Interfaces
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, L. Antón, G. Bueno
CONGRESO:	4th International Symposium on Visual Computing (ISVC08)
LUGAR:	Las Vegas, EEUU
FECHA:	1-3 diciembre 2008
CARACTER:	Internacional- Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Exploring the Use of Local Binary Patterns as Focus Measure
AUTORES:	J. Lorenzo, M. Castrillón, J. Méndez, O. Déniz
CONGRESO:	International Conference on Computational Intelligence for Modelling, Control and Automation - CIMCA'2008
LUGAR:	Vienna, Austria
FECHA:	10-12 diciembre 2008
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Smile Detection using Local Binary Patterns and Support Vector Machines
AUTORES:	D. Freire, M. Castrillón, O. Déniz
CONGRESO:	International Joint Conference on Computer Vision and Computer Graphics Theory and Applications, VISIGRAPP
LUGAR:	Lisboa, Portugal
FECHA:	5-8 febrero 2009
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Novel Approach for Smile Detection Combining LBP and PCA
AUTORES:	D. Freire, M. Castrillón, O. Déniz
CONGRESO:	EUROCAST'09
LUGAR:	Las Palmas de Gran Canaria, Spain
FECHA:	15-20 febrero 2009
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	EURO-TELEPATH: Development of a technological framework applied to Anatomic Pathology in Europe
AUTORES:	O. Déniz, G. Bueno, M. García
CONGRESO:	Histology Image Analysis (HIMA): Now and Future
LUGAR:	Ohio, USA
FECHA:	6-7 julio 2009
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Methods and Architectures for Whole Virtual Slide Processing
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, M. García-Rojo
CONGRESO:	Histology Image Analysis (HIMA): Now and Future
LUGAR:	Ohio, USA
FECHA:	6-7 julio 2009
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	CADx System within the Health Record
AUTORES:	N. Vállez, G. Bueno, O. Déniz
CONGRESO:	II International Symposium on BIOMEDICAL Informatics in europe
LUGAR:	Barcelona
FECHA:	30 octubre 2009
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Sistemas de análisis automatizado basados en preparaciones virtuales
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, J. Salido, M. García-Rojo
CONGRESO:	X Congreso Virtual Hispanoamericano de Anatomía Patológica
LUGAR:	-
FECHA:	1-30 noviembre 2009
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Face recognition with histograms of oriented gradients
AUTORES:	O. Déniz, G. Bueno, J. Salido, F. De la Torre
CONGRESO:	International Conference on Computer Vision Theory and Applications
LUGAR:	Angers, Francia
FECHA:	17-21 mayo 2010
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	FTPack: un framework para la programación de sistemas físicos educativos basados en kits Fischertechnik
AUTORES:	J. Salido, O. Déniz, G. Bueno, M. Fernández
CONGRESO:	VI Jornadas CEA de enseñanza a través de internet-web de la Ingeniería de sistemas y automática
LUGAR:	León
FECHA:	2-4 junio 2010
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Docente

TÍTULO:	Automatic Breast Tissue Classification Based on BIRADS Categories
AUTORES:	N. Vállez, G. Bueno, O. Déniz, P. Esteve, M.A. Rienda, C. Pastor
CONGRESO:	10th International Workshop on Digital Mammography
LUGAR:	Girona
FECHA:	16-18 junio 2010
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Organ Motion Tracking Based on Active Surfaces Applied to Radio-Oncology
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, C. Carrascosa, JM. Delgado
CONGRESO:	Computer Assisted Radiology and Surgery (CARS 2010)
LUGAR:	Geneva, Switzerland
FECHA:	23-26 junio 2010
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Learning to Recognize Gender using Experience
AUTORES:	M. Castrillón, J. Lorenzo, D. Freire, O. Déniz
CONGRESO:	IEEE 17th International Conference on Image Processing
LUGAR:	Hong Kong
FECHA:	26-29 septiembre 2010
CARACTER:	Internacional- Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automatic breast tissue classification integrated into a CADe system
AUTORES:	N. Vállez, G. Bueno O. Déniz, C. Pastor
CONGRESO:	III International Symposium on Biomedical Informatics in Europe
LUGAR:	San Sebastián
FECHA:	17 noviembre 2010
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	La imagen médica radiográfica en el análisis del cáncer de mama
AUTORES:	N. Vállez, G. Bueno O. Déniz
CONGRESO:	Workshop Internacional en Imagen Médica
LUGAR:	La Coruña
FECHA:	2 marzo 2011
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automated system for microscopic image acquisition and analysis
AUTORES:	J. Vidal, O. Déniz, J. Salido, N. Vállez, M. Milagros Fernández, C. Aguilar, G. Bueno
CONGRESO:	Advances in Biomedical Informatics: COMBIOMED
LUGAR:	La Coruña
FECHA:	6 junio 2011
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Fusión de imágenes de profundidad y espectro visible en ASM facial
AUTORES:	I. Serrano, G. Bueno, J. Salido, O. Déniz
CONGRESO:	Jornadas de Automática
LUGAR:	Sevilla
FECHA:	6-9 septiembre 2011
CARACTER:	Nacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automatic Handling of Tissue Microarray Cores in High-Dimensional Microscopy Images
AUTORES:	G. Bueno, M. Fernández, O. Déniz, M. García
CONGRESO:	11th International Work-Conference on Artificial Neural Networks
LUGAR:	Málaga
FECHA:	8-11 junio 2011
CARACTER:	Internacional

TIPO:	Investigador
-------	--------------

TÍTULO:	Fast Classification in Incrementally Growing Spaces
AUTORES:	O. Déniz, M. Castrillón, J. Lorenzo, G. Bueno, M. Hernández
CONGRESO:	Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis (IBPRIA 2011)
LUGAR:	Las Palmas de Gran Canaria
FECHA:	8-10 junio 2011
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A Tree Classifier for Automatic Breast Tissue Classification Based on Categories
AUTORES:	N. Vállez, G. Bueno, O. Déniz, J.A. Seone, J. Dorado, A. Pazos
CONGRESO:	Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis (IBPRIA 2011)
LUGAR:	Las Palmas de Gran Canaria
FECHA:	8-10 junio 2011
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Evaluation of autofocus measures for microscopy images of biopsy and cytology
AUTORES:	R. Redondo, M. G. Bueno, J. C. Valdiviezo, R. Nava, G. Cristóbal, M. García, O. Déniz, B. Escalante-Ramírez.
CONGRESO:	22nd SPIE Congress of the International Commission for Optics
LUGAR:	Puebla, México
FECHA:	15-19 agosto 2011
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Violence Detection in Video Using Computer Vision Techniques
AUTORES:	Enrique Bermejo, Oscar Deniz, Gloria Bueno, Rahul Sukthankar
CONGRESO:	CAIP 2011

LUGAR:	Sevilla
FECHA:	29-31 agosto 2011
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Procesamiento automático de micromatrices de tejido de gran resolución
AUTORES:	M. Fernández, G. Bueno, O. Déniz, J. Salido, M. García-Rojo
CONGRESO:	Jornadas de Automática
LUGAR:	Sevilla
FECHA:	7-9 septiembre 2011
CARACTER:	Nacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Clasificación Automática de la Densidad del Parénquima Mamario Integrada en un Sistema CAD
AUTORES:	N. Vállez, O. Déniz, G. Bueno, C. Pastor, M. Arias, P. Esteve
CONGRESO:	CASEIB 2011 - XXIX Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica
LUGAR:	Cáceres
FECHA:	16-18 noviembre 2011
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Programación de prototipos físicos como herramienta formativa en Informática
AUTORES:	J. Salido, G. Bueno, O. Déniz, M.M Fernández-Carrobles
CONGRESO:	XVIII JENUI 2012
LUGAR:	Ciudad Real
FECHA:	10-13 julio 2012
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Docente

TÍTULO:	Gradual False Positive Reduction at Detector Implantation
AUTORES:	N. Vallez, G. Bueno, O. Déniz
CONGRESO:	14th Conference on Artificial Intelligence in Medicine
LUGAR:	Murcia

FECHA:	29 mayo -1 Junio 2013
CARACTER:	Internacional
CATEGORIA:	CORE A
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Breast Tissue Microarray Classification based on Texture and Frequential Features
AUTORES:	M. Fernández, G. Bueno, O. Déniz, M. García-Rojo
CONGRESO:	MEDICON 2013
LUGAR:	Sevilla
FECHA:	25-28 septiembre 2013
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	VISILAB at MediaEval 2013: Fight Detection
AUTORES:	Ismael Serrano, Oscar Déniz, Gloria Bueno
CONGRESO:	MediaEval 2013 Multimedia Benchmark Workshop
LUGAR:	Barcelona, España
FECHA:	18-19 octubre 2013
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	TimeViewer, a Tool for Visualizing the Problems of the Background Subtraction
AUTORES:	A. Sánchez, J.C. González, O. Déniz
CONGRESO:	6th Pacific Rim Symposium on Image and Video Technology (PSIVT)
LUGAR:	Guanajuato, México
FECHA:	28 octubre -1 noviembre 2013
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Fast Violence Detection in Video
AUTORES:	O. Déniz, I. Serrano, G. Bueno, T-K. Kim
CONGRESO:	Int. Conf. on Computer Vision Theory and Applications, VISAPP 2014
LUGAR:	Lisboa

FECHA:	27-29 febrero 2014
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	ECOCAD: Sistema de detección de lesiones en ecografías
AUTORES:	N. Vállez, G. Bueno, O. Déniz, J. Salido, C. Pastor
CONGRESO:	XVII Congreso Nacional de Informática de la Salud (INFORSALUD 2014)
LUGAR:	Madrid
FECHA:	11-13 marzo 2014
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	NEUROTOOL: Aplicación móvil de ayuda al diagnóstico de enfermedades neurodegenerativas
AUTORES:	G. Bueno, O. Déniz, J. Salido
CONGRESO:	XVII Congreso Nacional de Informática de la Salud (INFORSALUD 2014)
LUGAR:	Madrid
FECHA:	11-13 marzo 2014
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	SAINET: Una aplicación móvil de procesamiento de imagen en contextos de interacción social para asistencia a personas invidentes
AUTORES:	J. Salido, O. Déniz, G. Bueno
CONGRESO:	XVII Congreso Nacional de Informática de la Salud (INFORSALUD 2014)
LUGAR:	Madrid
FECHA:	11-13 marzo 2014
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Accurate detection and tracking of ROIs for image-guided fractionated radiotherapy
AUTORES:	G. Bueno, O. Deniz, J. Salido
CONGRESO:	ESTRO 33 European Society of Radiotherapy and Oncology

LUGAR:	Vienna, Austria
FECHA:	4-2 marzo 2014
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Phantom to Patient Registration applied to Dosimetry
AUTORES:	G. Bueno, O. Deniz, J. Salido
CONGRESO:	ESTRO 33 European Society of Radiotherapy and Oncology
LUGAR:	Vienna, Austria
FECHA:	4-2 marzo 2014
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	AIDPATH: Digital Pathology Tools from and for Academia and Industry Collaboration
AUTORES:	Gloria Bueno; Chris Womack; Dominique Segers; Rupert Ecker; David Toomey; Vincenzo Della Mea; Eugen Carasevici; Mohammad Ilyas; Guoping Qiu; Marcial García-Rojo; Lucia González; Arvydas Laurinavicius; Gerald Schaefer; Oscar Déniz
CONGRESO:	12th European Congress of Digital Pathology 2014
LUGAR:	Paris, Francia
FECHA:	18-21 junio 2014
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Frequent Textons versus Spatial Textons for Breast TMA Classification
AUTORES:	M. Milagro Fernández-Carrobles, Gloria Bueno, Marcial García-Rojo, Oscar Déniz, Jesús Salido
CONGRESO:	12th European Congress of Digital Pathology 2014
LUGAR:	Paris, Francia
FECHA:	18-21 junio 2014
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Gliif, beyond QR codes
AUTORES:	O. Déniz, J.M. Gutiérrez, J. Salido, G. Bueno, A. Bologlu

CONGRESO:	Jornadas de Automática 2014
LUGAR:	Valencia
FECHA:	3-5 septiembre 2014
CARACTER:	Nacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Automatic classification of brightfield microscopy pollen samples using a Tchebichef moment-based texture descriptor
AUTORES:	Marcos J. V., Cristobal G., Bueno G., Nava R., Redondo R., Escalante-Ramirez B., Deniz O
CONGRESO:	18 th Int. Microscopy Congress
LUGAR:	Prague (Czech Republic)
FECHA:	7-12 septiembre 2014
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Digital Pathology Tools from and for Academia and Industry Collaboration - LS-11-P-3392
AUTORES:	G. Bueno; M. Fernández-Carrobles; C. Womack; D. Segers; R. Ecker; S. Costello; V. Della Mea; E. Carasevici; M. Ilyas; G. Qiu; L. González; A. Laurinavicius; G. Schaefer; M. García-Rojo; O. Déniz
CONGRESO:	IMC2014 - 18th International Microscopy Congress
LUGAR:	Praga, República Checa
FECHA:	7-12 septiembre 2014
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Mapped Textons for Tissue Microarray Classification in Digital Pathology
AUTORES:	M. Fernández-Carrobles, G. Bueno, O. Déniz
CONGRESO:	18 th Int. Microscopy Congress
LUGAR:	Prague (Czech Republic)
FECHA:	7-12 septiembre 2014
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	AIDPATH: Digital Pathology Tools from and for Academia and Industry Collaboration
---------	---

AUTORES:	G. Bueno; M. Fernández-Carrobles; C. Womack; D. Segers; R. Ecker; S. Costello; V. Della Mea; E. Carasevici; M. Ilyas; G. Qiu; L. González; A. Laurinavicius; G. Schaefer; M. García-Rojo; O. Déniz
CONGRESO:	IMC2014 - 18th International Microscopy Congress
LUGAR:	Prague (Czech Republic)
FECHA:	7-12 septiembre 2014
CARACTER:	Internacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	A vision-based wayfinding algorithm for an indoor navigation app
AUTORES:	O. Déniz, J. Paton, J. Salido, G. Bueno, J. Ramanan
CONGRESO:	8th Int. Conf. on Next Generation Mobile Apps, Services and Technologies (NGMAST 2014)
LUGAR:	Oxford, UK
FECHA:	10-12 septiembre 2014
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Multi-stained whole slide image alignment in digital pathology
AUTORES:	O. Déniz, D. Toomey, C. Conway, G. Bueno
CONGRESO:	SPIE Proceedings Vol. 9420
LUGAR:	Orlando, Florida
FECHA:	25-26 febrero 2015
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Sistema Automático para la Medida de la Talla del Pie según Parámetros del Dispositivo Brannock
AUTORES:	José Luis Espinosa-Aranda, Daniel Aguado-Araujo, Óscar Déniz, Jesús Salido, Gloria Bueno, Noelia Vállez, Ismael Serrano, M. Milagro Fernández-Carrobles
CONGRESO:	XXXVI Jornadas de Automática
LUGAR:	Bilbao, España
FECHA:	2-4 septiembre 2015
CARACTER:	Nacional - Póster
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	SAINET: An Image Processing App for Assistance of Visually Impaired People in Social Interaction Scenarios"
AUTORES:	Jesus Salido, Oscar Deniz, Gloria Bueno
CONGRESO:	Bioinformatics and Biomedical Engineering (IWBBIO 2016)
LUGAR:	Granada, España
FECHA:	20-22 abril 2016
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Bagging Tree Classifier and Texture Features for Tumor Identification in Histological Images
AUTORES:	M. Milagro Fernández-Carrobles, I. Serrano, G. Bueno, O. Deniz
CONGRESO:	20th Conference on Medical Image Understanding and Analysis (MIUA 2016)
LUGAR:	Loughbrough, UK
FECHA:	6-8 Julio 2016
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

TÍTULO:	Existing approaches to smart parking: An overview
AUTORES:	Fernando Enríquez de Salamanca Ros, Luis Miguel Soria Morillo, Juan Antonio Álvarez-García, Francisco Velasco Morente and Oscar Déniz
CONGRESO:	International Conference on Smart Cities
LUGAR:	Málaga
FECHA:	14-16 Junio 2017
CARACTER:	Internacional
TIPO:	Investigador

14. Patentes

TÍTULO:	Expositor Virtual
AUTORES:	M.D. Afonso, C. Guerra, M. Castrillón, M. Hernández, J. Lorenzo, O. Déniz, A. Falcón, J. Méndez, J. Cabrera, D. Hernández, J. Isern, A. Domínguez, L. Canalís
FECHA SOLICITUD:	9/3/2007

NÚMERO DE SOLICITUD OEPM:	P200700749
FECHA CONCESIÓN:	28/9/2010
Nº DE PUBLICACIÓN:	ES 2 334 079 B1

15. Cursos y seminarios impartidos (centro, organismo, materia, fecha de celebración y duración).

TÍTULO :	Programa de Formación de Profesorado “ <i>Proyecto Lego Mindstorms</i> ”, iniciativa para la introducción de la robótica en la Enseñanza Secundaria en Canarias
ORGANIZADOR:	Consejería de Educación, Cultura y Deportes del Gobierno de Canarias
LUGAR:	Museo Elder de la Ciencia y la Tecnología
FECHA:	enero-marzo de 2001
ACTIVIDAD:	Impartición de clases teórico-prácticas, iniciación a la robótica, programación de robots Lego Mindstorms. El alumnado era un grupo reducido de profesores de E.S.O y Bachillerato
Nº DE HORAS:	45
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Visión por Computador. Aplicación en dispositivos Android
ORGANIZADOR:	Technosite
CENTRO:	Sede Technosite
LUGAR:	Madrid
FECHA:	11, 14 y 15 de abril 2014
Nº DE HORAS:	15
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

16. Cursos y seminarios recibidos (centro, organismo, materia, fecha de celebración y duración).

TÍTULO :	Redes de Computadores e Internet
ORGANIZADOR:	Cursos de Extensión Universitaria, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
CENTRO:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
LUGAR:	Aulario del Edificio de Telecomunicaciones. Campus de Tafira
FECHA:	22 de noviembre a 3 de diciembre de 1999
Nº DE HORAS:	20

NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional
-----------------------------	----------

TÍTULO :	Programación de Computadores a través de Internet
ORGANIZADOR:	Cursos de Extensión Universitaria, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
CENTRO:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
LUGAR:	Aulario del Edificio de Telecomunicaciones. Campus de Tafira
FECHA:	13 de marzo a 24 de marzo de 2000
Nº DE HORAS:	30
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Configuración de Redes de Computadores
ORGANIZADOR:	Cursos de Extensión Universitaria, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
CENTRO:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
LUGAR:	Aulario del Edificio de Telecomunicaciones. Campus de Tafira
FECHA:	21 de febrero a 3 de marzo de 2000
Nº DE HORAS:	20
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Servicios Avanzados de Comunicación para la Empresa
ORGANIZADOR:	Cursos de Extensión Universitaria, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
CENTRO:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
LUGAR:	Aulario del Edificio de Telecomunicaciones. Campus de Tafira
FECHA:	15 de mayo a 26 de mayo de 2000
Nº DE HORAS:	20
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Administración de Computadores a Través de Internet
ORGANIZADOR:	Cursos de Extensión Universitaria, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
CENTRO:	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
LUGAR:	Aulario del Edificio de Telecomunicaciones. Campus de Tafira
FECHA:	3 de abril a 14 de abril de 2000

Nº DE HORAS:	20
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Técnicas de Instalación y Montaje de ordenadores PC
ORGANIZADOR:	Instituto Canario de Psicología y Educación
CENTRO:	Instituto Canario de Psicología y Educación
LUGAR:	Instalaciones del Instituto Canario de Psicología y Educación
FECHA:	12 de julio de 1993 a 22 de julio de 1993
Nº DE HORAS:	20
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Curso de Inglés nivel "First Certificate English Examination"
ORGANIZADOR:	Aula de Idiomas, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
CENTRO:	Idem
LUGAR:	Idem
FECHA:	4 de octubre de 1999 a 21 de diciembre de 1999
Nº DE HORAS:	30
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Curso de Inglés nivel "Advanced"
ORGANIZADOR:	Aula de Idiomas, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
CENTRO:	Idem
LUGAR:	Idem
FECHA:	17 de enero de 2000 a 28 de marzo de 2000
Nº DE HORAS:	30
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	La Comunicación en el Ámbito Docente
ORGANIZADOR:	Vicerrectorado de Planificación y Calidad, ULPGC
CENTRO:	Escuela Universitaria de Informática
LUGAR:	Edificio de Informática y Matemáticas
FECHA:	22-25 septiembre 2003
Nº DE HORAS:	30

NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional
-----------------------------	----------

TÍTULO :	Diseño de Guías Didácticas ECTS
ORGANIZADOR:	Vicerrectorado de Planificación y Calidad, ULPGC
CENTRO:	Escuela Universitaria de Informática
LUGAR:	Edificio de Informática y Matemáticas
FECHA:	22-25 mayo 2006
Nº DE HORAS:	10
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Captura y procesamiento de imágenes con Matrox Imaging Library
ORGANIZADOR:	UNITRONICS VISION
LUGAR:	UNITRONICS Madrid
FECHA:	28-30 de noviembre 2008
Nº DE HORAS:	24
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	V Jornadas presenciales de formación para el uso de las bases de datos Web of Knowledge
ORGANIZADOR:	Fundación Española para la Ciencia y la Tecnología
LUGAR:	Campus de Ciudad Real, UCLM
FECHA:	26 de noviembre de 2008
Nº DE HORAS:	4
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	INIT/AERFAI Summer School on Machine Learning
ORGANIZADOR:	AERFAI (Asociación Española de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes)
CENTRO:	
LUGAR:	Benicassim, Castellón
FECHA:	24-28 Junio 2013
Nº DE HORAS:	32
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Internacional

TÍTULO :	National Instruments Sesión Práctica
ORGANIZADOR:	National Instruments
CENTRO:	UCLM
LUGAR:	UCLM
FECHA:	5 Marzo 2014
Nº DE HORAS:	3
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

TÍTULO :	Myriad2 Bootcamp
ORGANIZADOR:	Movidius Ltd
CENTRO:	Trinity College Dublin
LUGAR:	Trinity College Dublin
FECHA:	15-17 Diciembre 2014
Nº DE HORAS:	20
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Internacional

TÍTULO :	Matlab Academic Tour 2016
ORGANIZADOR:	Mathworks
CENTRO:	E.S.Informática UCLM
LUGAR:	E.S.Informática UCLM
FECHA:	7 Marzo 2016
Nº DE HORAS:	4
NACIONAL/ INTERNACIONAL:	Nacional

17. Becas, ayudas y premios recibidos (con posterioridad a la licenciatura).

INSTITUCIÓN :	European Commission
TIPO:	Marie Curie Fellowship
ACTIVIDAD:	AIDPATH FP7
FECHA DE INICIO:	2014
FECHA DE FIN:	2016

INSTITUCIÓN :	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
TIPO:	Beca de Formación de Profesorado Investigador (predoctoral)

ACTIVIDAD:	Estudio y desarrollo de procedimientos aplicados al problema del reconocimiento de caras e interacción hombre-máquina
FECHA DE INICIO:	1 de Enero de 2000
FECHA DE FIN:	17 de Marzo de 2003

INSTITUCIÓN :	Asociación Española de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes
TIPO DE AYUDA O PREMIO:	Primer Accésit a la mejor Tesis Doctoral en Reconocimiento de Patrones y Visión por Computador en el bienio 2005-2007
FECHA:	7 de junio de 2007

INSTITUCIÓN :	Universidad de Las Palmas de Gran Canaria
TIPO DE AYUDA O PREMIO:	Premio Extraordinario de Doctorado
FECHA:	19 de enero de 2009

INSTITUCIÓN :	European Research Consortium for Informatics and Mathematics
TIPO DE AYUDA O PREMIO:	Finalista nacional Premio Cor Baayen 2009 a investigadores jóvenes en informática y matemática aplicada
FECHA:	2009

INSTITUCIÓN :	Innocentive Inc.
TIPO DE AYUDA O PREMIO:	Innocentive Challenge "Image-File Manipulation & Reformatting Software". Dotación: \$15000
FECHA:	24/11/2010

INSTITUCIÓN :	Google
TIPO DE AYUDA O PREMIO:	Google Internet of Things (IoT) Technology Research Award Pilot
FECHA:	23/03/2016

18. Actividad en empresas y profesión libre

EMPRESA:	Canarias Telecom
ACTIVIDAD REALIZADA:	Análisis e implementación de una base de datos de contenidos para un portal Internet
CATEGORÍA:	Prácticas de empresa
DEDICACIÓN:	Tiempo completo, total de 480 horas
INICIO DE CONTRATO:	14 julio 1999
FIN DE CONTRATO:	1 octubre 1999

19. Otros méritos docentes o de investigación

Sexenios:

2 sexenios de investigación, periodos 2001-2007 y 2008-2014

Dirección de tesis doctorales:

TITULO :	Computer Aided Breast Cancer Detection and Diagnosis System based on Histopathological Image Analysis of TMAs
DOCTORANDO:	María del Milagro Fernández Carrobles
FECHA LECTURA:	25/5/2015
DIRECTORES:	Gloria Bueno García, Oscar Déniz Suárez
CALIFICACIÓN:	Sobresaliente Cum Laude (mención Doctorado Internacional)

TITULO :	False positive reduction in detection problems
DOCTORANDO:	Noelia Vállez Enano
FECHA LECTURA:	6/7/2015
DIRECTORES:	Oscar Déniz Suárez, Gloria Bueno García
CALIFICACIÓN:	Sobresaliente Cum Laude (mención Doctorado Internacional)

TITULO :	Contributions to the Problem of Fight Detection in Video
DOCTORANDO:	Ismael Serrano Gracia
FECHA LECTURA:	21/10/2016
DIRECTORES:	Oscar Déniz Suárez, Gloria Bueno García
CALIFICACIÓN:	Sobresaliente Cum Laude (mención Doctorado Internacional)

Propiedad Intelectual Registrada:

TÍTULO:	Medidor de sonrisa para la web
AUTORES:	O. Déniz, G. Bueno
NÚMERO DE ASIENTO REGISTRAL:	00/2012/1650
NÚMERO DE SOLICITUD:	CR-27-12
FECHA DE EFECTOS:	14/02/2012

TÍTULO:	AngioPathSW: Software para la Detección y Caracterización Morfométrica de Vasos Sanguíneos y Linfáticos
---------	---

AUTORES:	M ^a del Milagro Fernández Carrobles, Irene Tadeo Cervera, Oscar Déniz Suárez, M ^a Rosa Noguera Salva, Marcial García Rojo, M ^a Gloria Bueno García
NÚMERO DE ASIENTO REGISTRAL:	00/2015/2556
NÚMERO DE SOLICITUD:	CR-19-2015
FECHA DE EFECTOS:	18/2/2015

TÍTULO:	TMA CAD System: Sistema CAD para la adquisición y clasificación de TMAs de mama
AUTORES:	Gloria Bueno, Oscar Déniz, Milagros Fernández
NÚMERO DE ASIENTO REGISTRAL:	00/2015/3819
NÚMERO DE SOLICITUD:	CR-73-2015
FECHA DE EFECTOS:	20/5/2015

Participación en proyectos de diseminación de la ciencia o de redes:

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Introducción a la investigación en ingeniería para estudiantes de IES mediante robots humanoides
ENTIDAD FINANCIADORA:	Fundación Española para la Ciencia y la Tecnología, proyecto Ref. FCT-13-6262
IMPORTE:	36.000€
DURACIÓN:	2014

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	Introducción a la Investigación en Ingeniería para Estudiantes de IES mediante Robots Humanoides. Extensión con Hardware Libre e Impresión 3D
ENTIDAD FINANCIADORA:	Fundación Española para la Ciencia y la Tecnología, proyecto Ref. FCT-14-8645
IMPORTE:	25.000€
DURACIÓN:	2015

PROYECTO DE INVESTIGACIÓN:	VisionENet (Red Española de Visión por Computador)
ENTIDAD FINANCIADORA:	DPI2015-70704-REDT
IMPORTE:	20.000€
DURACIÓN:	2016-2017

PROYECTO:	¿Está HAL 9000 ya entre nosotros? Divulgación de los avances y proyección de la Visión por Computador
-----------	---

ENTIDAD FINANCIADORA:	Fundación Española para la Ciencia y la Tecnología, proyecto Ref. FCT-16-11257
IMPORTE:	25.000€
DURACIÓN:	2017

PROYECTO:	Mujeres ingeniosas: la ingeniería en femenino
ENTIDAD FINANCIADORA:	Fundación Española para la Ciencia y la Tecnología, proyecto Ref. FCT-17-12470
IMPORTE:	26.000€
DURACIÓN:	2018

Participación en proyectos de innovación docente:

- Coordinación de la docencia vinculada a la Física en el Grado de Ingeniería Mecánica.
- Coordinación del plan de estudios de Informática en los estudios de Grado y Máster de la ETSII

Participación en redes:

- VisionENet (Red Española de Visión por Computador)
- Red de Excelencia HiPEAC
- Coordinador segundo del Grupo de visión por computador de CEA

Participación en organización eventos:

- Thematic Session on Embedded Computer Vision, HiPEAC Computing Systems Week, Oslo, May 5-7, (2015)
- Congreso Annual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica, Ciudad Real, (2018)
- Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis (IBPRIA 2011), Las Palmas de Gran Canaria, 8-10 Jun, (2011)
- "European Robotics Research Network Kickoff Meeting", Las Palmas de Gran Canaria, 8-9 Jan (2001)
- "International Conference on Vision Systems (ICVS'99)", Las Palmas de Gran Canaria, 13-15 Jan, (1999)

Acreditaciones nacionales:

- Acreditación de Profesor Colaborador (ANECA), 2003
- Acreditación de Profesor Ayudante Doctor (ANECA), 2007
- Acreditación de Profesor Contratado Doctor (ANECA), 2010
- Acreditación de Profesor de Universidad Privada (ANECA), 2010
- Acreditación de Profesor Titular de Universidad (ANECA), 2012

Proyectos para empresas:

- "Foot measurement system", Stampling LLC, USA, (2014-2015)
- "Text detection", Tapmedia Ltd, UK, (2014)
- "OCR for iOS", iThinkDiff.net, Malaysia, (2014)

- “Nudity detection”, MyAI LLC, USA, (2014)
- “Text recognition for iOS”, NextPhase Systems, USA, (2014)
- “Beach occupancy estimation”, Open-Coast SL, Spain, (2014)
- “Smile detector for the web”, Existor Ltd, UK, (2013)
- “Color Transfer for Mobile device”, App Nouveau LLC, USA, (2013)
- “Text detection + OCR for Android”, E-Twenty Development Inc, Canada, (2013)
- “Gliff scanner”, Gliif LLC, USA, (2013)
- “Smile detector for the web”, Hooligans Ltd., Israel, (2013)
- “SAINET: Blind support system”, INDRA, Spain, (2012-2013)
- “Retinal recognition”, Ubotica Technologies, Ireland, (2018-)

Presentaciones invitadas:

- “Fight Detection”. Association for the Advancement of Artificial Intelligence Spring Symposium Series. Stanford, California, USA, Mar 2013
- “Eyes of Things”. Irish Machine Vision and Image Processing Conference, Dublin, Ireland, Aug 2015
- “The Hardware and Software that will bring Deep Learning Everywhere”, EMIT@ Computing Insight UK 2017, Manchester, UK, Dec 2017
- “Experiences into Bringing Artificial Vision Everywhere”. Third European Machine Vision Forum. Bologna, Italy, Sept 2018.
- “Eyes of Things”. Embedded Systems Conference 2018. Minneapolis USA, Oct 2018.

Consultor para empresas:

- Sosu Inc., USA, www.sosu.ai, (2017-)
- Ubotica Technologies Ltd, Ireland, www.ubotica.com, (2018-)

Revisor de Proyectos I+D+i:

- EUREKA-EUROSTARS Programme, (desde 2015)
- European Coordinated Research on Long-term Challenges in Information and Communication Sciences & Technologies ERA-Net (CHIST-ERA) Programme, (desde 2017)
- National Agency of Evaluation and Foresight (ANEP), (desde 2014)
- DNVGL, (desde 2014)
- OCA, (desde 2015)
- EQA, (desde 2011)
- Dirección General de Tráfico (DGT), (desde 2017)

Revisor artículos revistas científicas:

- International Journal of Computer Vision
- Pattern Recognition
- Pattern Recognition Letters
- IEEE Transactions on Image Processing
- The Computer Journal
- IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics
- IEEE Transactions on Circuits and Systems for Video Technology
- Image and Vision Computing Journal
- Journal of Modern Optics
- Sensors

- Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial
- Signal Processing
- Signal Processing: Image communication
- IEEE Signal Processing Letters
- Journal of Real-Time Image Processing
- Multimedia Tools and Applications
- Scientific Research and Essays
- Transactions on Internet Research
- Journal of Zhejiang University SCIENCE A
- IEEE Transactions on Information Technology in Biomedicine
- Recent Patents in Computer Science
- IET Computer Vision
- Algorithms
- IEEE Access
- Advances in Artificial Intelligence (Hindawi)

Revisor artículos congresos:

- III Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis
- 2010 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'2010)
- 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'2014)
- 2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'2011)
- 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'2012)
- 16th International Conference on Knowledge-Based and Intelligent Information & Engineering Systems
- UbiComp 2016

Miembro tribunal tesis doctorales:

- D. Roberto González Morales, leída el 20 de diciembre de 2010 en la ETSII-UCLM, España.
- D. Yang Liu, leída el 28 de febrero de 2017 en Imperial College London, Reino Unido.

Estancias de Investigación:

ACTIVIDAD:	Estancia de investigación en Robotics Institute, Carnegie Mellon University, EEUU
FECHA DE INICIO:	6 de Enero de 2009
FECHA DE FIN:	1 de Septiembre de 2009

ACTIVIDAD:	Estancia de investigación en Imperial College London, R.U.
FECHA DE INICIO:	9 de Junio de 2014
FECHA DE FIN:	9 de Julio de 2014

ACTIVIDAD:	Estancia de investigación en Leica Biosystems (Dublin, Ireland)
FECHA DE INICIO:	22 de Julio de 2014

FECHA DE FIN:	12 de Agosto de 2014
---------------	----------------------

ACTIVIDAD:	Estancia de investigación en Leica Biosystems (Dublin, Ireland)
FECHA DE INICIO:	20 de Julio de 2015
FECHA DE FIN:	11 de Agosto de 2015

ACTIVIDAD:	Estancia de investigación en Leica Biosystems (Dublin, Ireland)
FECHA DE INICIO:	16 de Julio de 2016
FECHA DE FIN:	10 de Agosto de 2016

ACTIVIDAD:	Estancia de investigación en Leica Biosystems (Dublin, Ireland)
FECHA DE INICIO:	15 de Julio de 2017
FECHA DE FIN:	10 de Agosto de 2017

Proyectos/Trabajos de fin de carrera/grado dirigidos/codirigidos:

- D. Oscar Utrilla Bernardo, titulado "Planificación de Trayectorias para un Robot con Control Basado en Conductas", de la Facultad de Informática, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria, calificado con Matrícula de Honor, 2002.
- D. Carlos Moisés Mateos Rodríguez, titulado "Herramienta para Definición, Ejecución y Monitorización de Redes de Comportamientos", de la Facultad de Informática, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria, calificado con Matrícula de Honor, 2005.
- D. Fernando Julio López López, titulado "Desarrollo de una base de conductas para un robot con control difuso", de la Facultad de Informática, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria, calificado con Matrícula de Honor, 2007.
- D. Yeray José Mendoza Quintana, titulado "Sistema de guiado visual para robots móviles de transporte", de la Facultad de Informática, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria, calificado con Matrícula de Honor, 2006.
- D. Oscar Alejandro Ferrer Bernal, titulado "Framework para el desarrollo y evaluación de algoritmos genéticos y otras metaheurísticas", de la Facultad de Informática, Universidad de Las Palmas de Gran Canaria, calificado con Sobresaliente (10), 2007.
- D. Antonio Javier Pulido Latorre (E.T.S.I.I. de la UCLM) ("Diseño de un software para simulación del protocolo CANOPEN aplicado a un ascensor basado en bus CAN"), calificado con Matrícula de Honor. Premio al mejor Proyecto de Fin de Carrera del Colegio Oficial de Ingenieros Industriales de Madrid, Delegación de Ciudad Real.
- D. Enrique Bermejo Nieves (E.S.I de la UCLM) ("Sistema de Seguridad Basado en Detección de Conductas Sospechosas Mediante Visión Artificial"). Sobresaliente, 2009.
- D. Jesús Salinas González, titulado "Vigilancia automática con apoyo de sensores láser", de la Escuela Superior de Informática, Universidad de Castilla-La Mancha, calificado con Sobresaliente, 2011.
- D. Ismael Serrano Gracia, titulado "ASM Facial Combinando Imagen Visible y de Profundidad", de la Escuela Superior de Informática, Universidad de Castilla-La Mancha, calificado con Sobresaliente, Junio 2012.
- D. Iván Fernández Martín, titulado "Videovigilancia automática mediante visión por computador",

de la E.T.S.I. Industriales de la UCLM, calificado con Sobresaliente, 2012.

- D. Diego Martín López, titulado “Análisis de superficies de pisado para robots con patas empleando luz estructurada”, de la E.T.S.I. Industriales de la UCLM, calificado con Notable, 2013.
- D. Julio A. Patón Incertis, titulado “OCR para invidentes y personas de visión reducida empleando dispositivo móvil”, de la Escuela Superior de Informática, Universidad de Castilla-La Mancha, calificado con Sobresaliente, Julio 2013.
- D. Francisco Torres Pérez, titulado “Sistema de apoyo a la interacción para el invidente basado en dispositivos móviles”, de la Escuela Superior de Informática, Universidad de Castilla-La Mancha, calificado con Notable, Septiembre 2013.
- D. Augusto Palomares Jiménez, titulado “Detección automática de lesiones de cáncer en mamografías”, E.T.S.I. Industriales, UCLM, Julio 2014.
- Dña. Nieves Lajara Sánchez, titulado “Bus-Real: Aplicación Móvil Multiplataforma para el transporte urbano de Ciudad Real”, Escuela Superior de Informática, Universidad de Castilla-La Mancha. Calificación: 9.5, Febrero 2015.
- D. Aníbal Pedraza Dorado, titulado “Automatic recognition of diatoms and its application to the study of water quality”, E.S.I. Ciudad Real, UCLM, Septiembre 2016. Calificación: Matrícula de Honor.

Tutor de prácticas de empresa:

- Srta. Jeanette Fleitas Reyes (alumna de la Escuela Universitaria de Informática, ULPGC) en la Caja Rural de Canarias, durante el periodo comprendido entre el 12 de enero de 2004 y el 11 de julio de 2004.
- Srta. Jessica Castellano Ríos (alumna de la Escuela Universitaria de Informática, ULPGC) en Gran Canaria Campus, durante el periodo comprendido entre el 22 de enero de 2004 y el 30 de agosto de 2004.
- Srta. Hina Mithu Sadarangani (alumna de la Escuela Universitaria de Informática, ULPGC) en Macys Canarias S.L., durante el periodo comprendido entre el 17 de abril de 2006 y el 30 de junio de 2006.
- Alberto Flores Fernández (alumno de la ETSII, UCLM) desde 22 de Julio a 30 de Agosto de 2013 en Electro Cuenca.

20. Otros méritos

Idiomas:

- "First Certificate in English" expedido por la Universidad de Cambridge, equivalente al nivel B2 del Marco Común Europeo.
- "Certificate in Advanced English" expedido por la Universidad de Cambridge, equivalente al nivel C1 del Marco Común Europeo.

¹ Sólo plazas vinculadas.

² Si está en curso de publicación, justificar la aceptación por el consejo editorial.

Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA	26/11/2019
----------------------	------------

Nombre y apellidos	José Jesús Guerrero Campo		
			4
Núm. identificación del investigador	Research ID	K-5435-2014	
ORCID: 0000-0001-5209-2267	Scopus ID	7203082458	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Zaragoza		
Dpto./Centro	Instituto de Investigación en Ingeniería de Aragón I3A		
Dirección	María de Luna 1, 50018 Zaragoza		
Teléfono	976762349	correo electrónico	josechu.guerrero@unizar.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	12/06/2017
Espec. cód. UNESCO	1203, 3304, 3311, 220990		
Palabras clave	Visión por computador, Robótica Industrial, Vision tridimensional y fotogrametría, Navegación basada en visión, Sistemas de control		

A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniero Industrial	Zaragoza	1989
Doctor Ingeniero Industrial	Zaragoza	1996

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica (véanse instrucciones)

Número de sexenios de investigación y fechas: 4 (1993-98, 1999-04, 2005-10, 2011-2016)

Número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 10 años: 8

Citas totales: 2820 (Google Scholar), 1614 (Scopus), 1072 (ISI Web of Science)

Promedio de citas/año durante los últimos 5 años (2014-2018): 264,6 citas/año

(Google Scholar); 110,6 citas/año (Web of Science)

Publicaciones en Revistas ISI primer cuartil (Q1): 28; (Q1+Q2)= 42

Publicaciones en Scopus primer cuartil (Q1): 54; (Q1+Q2)=76

Índice H= 29 (Google Scholar): H=23 (Scopus): H=19 (ISI Web of Science)

Índice i10= 68 (Google Scholar): i10=44 (Scopus): i10=31 (ISI Web of Science)

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM (máximo 3500 caracteres)

Ingeniero Industrial por la Universidad de Zaragoza en 1989, tras un periodo de experiencia profesional en la Industria donde trabajó en el Instituto Tecnológico de Aragón, en IASA y como ingeniero de plantilla en Telefónica de España SA, comienza en 1992 su carrera universitaria primero como Profesor Asociado TC, obteniendo el doctorado en 1996, plaza de Profesor Titular de Universidad en 1999, Acreditación Nacional al cuerpo de Catedráticos de Universidad en 2010 y plaza de Catedrático de Universidad en 2017.

En mis años de experiencia como profesor universitario he participado de forma continuada en 25 proyectos competitivos del Plan Nacional, Europeos o Regionales de los que he dirigido 7, así como en 15 redes nacionales e internacionales. Soy coautor de más de 50 publicaciones en revistas indexadas en el Science Citation Index Exp. del ISI, de las cuales 28 son revistas del primer cuartil Q1 en su categoría. También soy coautor de un libro de Springer, y 8 capítulos de libro internacional. También soy coautor de más de 70 artículos publicados en Congresos Internacionales con revisión por pares, incluyendo los mejores congresos de Robótica y Visión (ICCV, ECCV, ICRA, IROS, ICPR, ICIP, ACCV, ISWC, BMVC), 40 de los cuales están indexados por ISI en la WoS. He realizado publicaciones conjuntas con investigadores de 16 universidades en Europa y EEUU, incluyendo centros como University of Oxford, University of Pennsylvania, INRIA, KTH, ETH Zurich o University of California. He sido miembro del comité de programa de más de 38 Conferencias o workshops Internacionales de Computer Vision o Robotics.

He impartido clases de 16 asignaturas en 4 titulaciones de Ingeniería en sus diferentes planes de estudio. También he sido profesor responsable de 3 cursos de doctorado y

profesor colaborador en un cuarto curso de doctorado, enmarcados en tres programas de doctorado con Mención de Calidad desde 2003, con renovaciones posteriores y con Mención hacia la Excelencia. Actualmente soy responsable de dos cursos pertenecientes al Master de Ingeniería Industrial y al Máster Oficial de Ingeniería Biomédica dedicados a la visión por computador y un curso dedicado a la Robótica Industrial. También he sido profesor invitado en Master en la Universitat Jaume I y en la Université de Picardie JV (Francia). Mis encuestas de evaluación de docencia han sido siempre Positivas y Positiva con Felicitación o Positiva Destacada en 12 cursos académicos. He dirigido dos proyectos de innovación docente, uno de la Universidad de Zaragoza y otro del grupo G-9 de Universidades y he participado en otros cuatro más. De ellos han surgido algunas publicaciones y un software de simulación registrado. He dirigido 8 tesis Doctorales con Mención de Calidad y Mención Europea o Internacional. También he dirigido más de 75 proyectos fin de carrera de ingeniería, de Grado o de Máster.

He realizado actividades de desarrollo y transferencia tecnológica con empresas o instituciones como: Internacional Hispacold SA, Irizar SC, Fundación Ségeda, Real Zaragoza SAD, Sisener Ingenieros, Iberdrola, Fundación CIRCE, Gamesa Eólica SA, Electrodomésticos BSH, EQA, Centro Nacional de Energías Renovables CENER, GeoSpatiumLab SL, Infaimon SA, IPV Mobile, Carreras Grupo Logístico, DNV, Sacyr Industrial y TELNET R.I. además de ser coautor de una patente internacional en explotación.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones (sólo 10)

- 1) L. Puig, J. J. Guerrero, K. Daniilidis, "Scale Space for Camera Invariant Features", IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence (TPAMI) 36(9), 2014 pp: 1832-1846 IF= 4.79, Ranking **Q1**
- 2) J. Bermudez-Cameo, G. Lopez-Nicolas, J.J. Guerrero, "Automatic Line Extraction in Uncalibrated Omnidirectional Cameras with Revolution Symmetry", International Journal of Computer Vision, 2015, IF= 5.1, Cuartil **Q1**
- 3) D. Gutierrez-Gomez and J.J. Guerrero, "True Scaled 6 DoF Egocentric Localisation with Monocular Wearable Systems", Image and Vision Computing 52, 2016, pp:178-194, IF= 2.67, Ranking **Q1**
- 4) G. Rogez, J. Rihan, JJ Guerrero, C. Orrite, "Monocular 3D Gait Tracking in Surveillance Scenes" IEEE Transactions on Systems Man and Cybernetics ", IEEE Transactions on Cybernetics; 44 (6), 2014, pp:894-909, ISSN: 2168-2267 IF= 3.236, Ranking **Q1**
- 5) A.C. Murillo, G. Singh, J. Kosecká, J.J. Guerrero, "Localization in urban environments using a panoramic gist descriptor", IEEE Transactions on Robotics 29 (1), 2013, pp: 146-160, IF= 2.571, Ranking **Q1**
- 6) L. Puig, J. Bermudez, P. Sturm, J.J. Guerrero, "Calibration of Omnidirectional Cameras in Practice: A Comparison of Methods", Computer Vision and Image Understanding, 116, 2012, pp:120-137, ISSN: 1077-3142 IF= 2.53, Ranking **Q1**
- 7) L. Puig, Y. Bastanlar, P. Sturm, J.J. Guerrero, J. Barreto, "Calibration of Central Catadioptric Cameras Using a DLT-Like Approach", International Journal of Computer Vision, IJCV 93(1) 2011, pp:101-114. IF= 5.15, Ranking **Q1**
- 8) G. López-Nicolás, N. R. Gans, S. Bhattacharya, C. Sagüés, J.J. Guerrero and S. Hutchinson, "Homography-Based Control Scheme for Mobile Robots with Nonholonomic and Field-of-View Constraints", IEEE Trans. On Systems Man and Cybernetics-Part B: Cybernetics, 40(4) 2010, pp:1115-1127, IF= 2.699, Ranking **Q1**
- 9) A. Aladrén, G. López-Nicolás, L. Puig, J.J. Guerrero, "Navigation Assistance for the Visually Impaired Using RGB-D Sensor with Range Expansion", IEEE Systems Journal 10(3), 2016, pp: 922-932 IF= 3.88, Ranking **Q1**
- 10) J.J. Guerrero, A.C. Murillo, C. Sagüés, "Localization and Matching Using the Planar Trifocal Tensor With Bearing-Only Data", IEEE Transactions on Robotics 24(2) 2008 pp 494-501, IF= 3.06, Ranking **Q1**

C.2. Proyectos de investigación competitivos (solo 7)

Título del proyecto: Interpretación inteligente de imágenes para asistencia y mejora visual, I3VEA
Proyecto: RTI2018-096903-B-I00

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia Innovación y Universidades
Duración: 1/1/2019 hasta: 31/12/2021; Estado del proyecto o contrato: concedido
Tipo de participación: IP

Título: Egocentric Computer Vision for Environment Interaction of Visually Impaired People, EVEIVI Proyecto DPI2015-65962-R
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Duración: 1/1/2016 hasta: 31/07/2019 Investigador responsable: José J. Guerrero
Tipo de participación: IP. Proyecto concedido.

Título: Sistemas de visión no convencionales para percepción en prótesis de visión simulada, ENVISEPS Proyecto DPI2014-61792-EXP
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Duración: 1/9/2015 hasta: 31/08/2017 Investigador responsable: Gonzalo López Nicolás
Tipo de participación: Investigador. Proyecto concedido.

Título: Visión por computador portable para navegación, VINEA Proyecto DPI2012-31781
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Duración: 1/1/2013 hasta: 31/12/2015 Investigador responsable: José J. Guerrero
Tipo de participación: IP. Proyecto concedido.

Título: "BinPickingSLAM - Bin-picking para robot manipulador basado en SLAM visual".
Entidad Financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad. Programa INNPACTO (IPT-2012-0143-020000)
Duración: 1/1/2013 hasta 31/12/2015 Investigador Principal: J.M Martínez Montiel.
Tipo de participación: Investigador. Proyecto concedido.

Título: VISPA, Non-conventional vision systems for personal assistance, DPI2009-14664
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Duración: 1/1/2010 hasta: 31/5/2013 Investigador responsable: José J. Guerrero
Tipo de participación: IP. Proyecto concedido.

Título: Robots móviles en red para tareas de servicio y de intervención, DPI2006-07928
Entidad financiadora: Dirección General de Investigación
Duración: 1/1/2007 hasta: 31/12/2009 Investigador responsable: Carlos Sagüés Blazquiz
Tipo de participación: Investigador. Proyecto concedido.

C.3. Contratos mas relevantes (solo 6)

Título: Control de producción de aerogeneradores. Modelado y análisis de rendimiento
Empresa financiadora: Fundación CIRCE, Gamesa Eólica SA
Duración: Enero 2006 hasta: Diciembre 2009 Investigador responsable: José J. Guerrero

Título: Desarrollo de técnicas de filtrado de datos eólicos Tipo de contrato: Convenio colaboración como asesor científico, Empresa financiadora: Fundación CIRCE.
Duración: Enero 2009 hasta Diciembre 2011 Investigador responsable: José J. Guerrero

Título del contrato/proyecto: Fotogrametría Digital de Objetos Cercanos
Empresa/Administración financiadora: Centro Nacional de Energías Renovables, CENER
Duración, desde: 2010 Investigador responsable: José J. Guerrero

Título del contrato/proyecto: Asesoramiento para el desarrollo de tecnología para el tratamiento de datos de imágenes y otros sensores en aplicaciones de ámbito geoespacial y teledetección, Empresa financiadora: GeoSpatiumLab SL
Duración, desde: Dic 2010 hasta: Dic 2012 Investigador responsable: José J. Guerrero

Título del contrato/proyecto: Versión Comercial InPicker V1.0
Empresa financiadora: Infaimon S.L. Año: 2016 Investigador responsable: José M Martínez

Título del contrato/proyecto: Dron Miguel: Sistema de visión para localización en interiores y análisis de alternativas, Empresa financiadora: Carreras Grupo Logístico SA
Duración: Mayo 2015 a Mayo 2016 Investigador responsable: José J. Guerrero

C.4. Patentes en explotación

Patente: "System for evaluating and controlling the efficiency of a wind turbine"

Inventores: Andrés Llombart, Roberto Gutiérrez, José Jesús Guerrero, Javier Beltran, Jesús Sallán, Carlos Pueyo, Ana Talayero, Julio Javier Melero, Miguel García

N. de solicitud: P200801073 Fecha de prioridad: 15 -04-2008

Fecha de Concesión: 07-06-2010

Patente internacional: WO2009/127764 Extensión internacional PCT/ES2009/070099

China Patent: 102165187A

Publication Date: August 24, 2011

US Patent Concesión: US8604633 B2

Granted Date: Dec 10, 2013

Empresa/s que la explota: GAMESA INNOVATION & TECHNOLOGY

Software registrado y comercializado

Título: "RGB-iD SLAM: 3D Localization and Dense Reconstruction"

Inventores: Daniel Gutiérrez Gómez, José Jesús Guerrero.

Entidad titular: Universidad de Zaragoza, ID Registro: PII-2016-0024 Prioridad mundial

Titulo: "Biblioteca de Software InpickerV1.0" Inventores: LJ Romeo, D. Garrido, D. Guillaumet, JJ Guerrero, JD Tardos, S. Giro, JMM Montiel

Fecha 21/03/2016 InPicker 1.0.RC1, Empresa/s que lo comercializa: INFAIMON SL

Empresa/s que la explota: Universidad de Zaragoza e INFAIMON SL

C5 Premios

1.- D. Gutiérrez-Gómez, W. Mayol-Cuevas, J.J. Guerrero. "Inverse Depth for Accurate Photometric and Geometric Error Minimisation in RGB-D Dense Visual Odometry", In IEEE International Conference on Robotics and Automation, Seattle May 2015, **Finalist to the best Robotic Vision Paper Award and Best Conference Paper Award ICRA 2015**

2.- D. Gutierrez-Gomez and J. J. Guerrero, "Curve-Graph Odometry: Removing the orientation in loop closure optimisation problems", In 13th IAS International Conference on Intelligent Autonomous Systems, Padova July 2014, **Best Student Paper Award 13th IAS**

3.- Rituerto, L. Puig, J.J. Guerrero, "Comparison of omnidirectional and conventional monocular systems for visual SLAM", In 10th OMNIVIS, with RSS, June 2010. **Best Paper Award 10th OMNIVIS**

4.- Jose J. Guerrero, "Dron Miguel: Sistema de visión para localización en interiores y análisis de alternativas" **Finalista premio Triple Helice al mejor proyecto Universidad-Empresa del 2015**, Junio 2016

C6 Participación en comités y representaciones internacionales

-Editor Asociado de la Revista: IEEE Robotics and Automation Letters

-Program Committee > 35 Conferencias Internacionales de Computer Vision or Robotics

-Editor asociado del IEEE IROS 2011, 2012

-Coorganizador del 11th OMNIVIS, del 3rd OmniRobotVis, y del RSS2010

-Revisor de numerosos artículos científicos para >25 revistas internacionales indexadas JCR

C7 Otros meritos de gestión e investigación:

-Subdirector Dpto de Informática e Ing. de Sistemas, Universidad de Zaragoza (2009-2014)

-Miembro de la Comisión de Selección de Proyectos del Plan Nacional y del Plan Estatal I+D+i: Area DPI 2010, Area DPI 2014

-Evaluador de proyectos para: ANEP, AGAE, EQA, CAI-CONSI, AENOR, ANECA, AVAP, DNV, AEI, MIUR

-Coordinador del Programa de Doctorado de Ingeniería de Sistemas e Informática (2009-2014), con Mención de Calidad MCD2003-00466 y Mención Excelencia MEE2011-0004

-Secretario y Coordinador de la División TIC, del Instituto de Investigación en Ingeniería de Aragón, I3A (2019-...)



Ministerio de Economía y Competitividad
Secretaría de Estado de Investigación,
Desarrollo e Innovación

Currículum Vitae

Nombre: Concepción Alicia Monje Micharet

Fecha: Enero de 2020

DATOS PERSONALES

Apellidos: Monje Micharet

Nombre: Concepción Alicia

SITUACIÓN PROFESIONAL ACTUAL

Organismo: Universidad Carlos III de Madrid

Facultad, Escuela o Instituto: Escuela Politécnica Superior

Depto./Secc./Unidad estr.: Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática

Dirección postal: Avenida de la Universidad, nº30, 28911 Leganés, Madrid

País: España

Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 916246013 ó 620678764

Fax: 916249430

Correo electrónico: cmonje@ing.uc3m.es

Especialización (Códigos UNESCO): 3311.02, 3311.14, 3310.05

Categoría profesional: Profesor Titular Universidad (TU)

Fecha de inicio: 04/09/2017

Fecha de fin: -----

Situación administrativa

☒ Plantilla

☐ Contratado

☐ Interino

☐ Becario

☐ Otras situaciones especificar:

Dedicación

A tiempo completo



A tiempo parcial ☐

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

Breve descripción, por medio de palabras claves, de la especialización y líneas de investigación actuales.

Robótica Humanoide, Robótica Soft, Control de Orden Fraccionario, Control de Vehículos Aéreos No Tripulados (UAVs), Automatización

FORMACIÓN ACADÉMICA

Titulación Superior	Centro	Fecha
Ingeniería en Electrónica	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura	2001
Ingeniero Técnico Industrial (I.T.I.) en Electrónica Industrial	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura	1999

Doctorado	Centro	Director/a tesis	Fecha
Ciencia y Tecnología Industrial y Gráfica	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura	Blas Manuel Vinagre Jara Vicente Feliu Batlle	2004

Tesis Doctoral (Título)	Modalidad	Calificación	Fecha
DESIGN METHODS OF FRACTIONAL ORDER CONTROLLERS FOR INDUSTRIAL APPLICATIONS	Doctorado Europeo	Sobresaliente, CUM LAUDE	25/07/2006

DOCTORADO EUROPEO	PREMIO EXTRAORDINARIO
SÍ	SÍ

ACTIVIDADES ANTERIORES DE CARÁCTER CIENTÍFICO

<i>Puesto</i>	<i>Centro</i>	<i>Organismo</i>	<i>Fecha de inicio</i>	<i>Fecha de finalización</i>
Profesor Visitante 4+2 años	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/09/2015	03/09/2017
Profesor Visitante	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2013	31/08/2015
Profesor Visitante Lector	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2012	30/04/2013

Contratado Juan de la Cierva	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2009	30/04/2012
Contratado como Investigador en Proyecto de Investigación	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	06/10/2008	31/04/2009
Profesor Visitante	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/10/2006	30/09/2008
Beca F.P.I.	Escuela de Ingenierías Industriales, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Universidad de Extremadura	01/11/2002	31/10/2006
Beca de Iniciación a la Investigación (Programa Propio de la Universidad)	Escuela de Ingenierías Industriales, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Universidad de Extremadura	01/01/2001	30/06/2001

ACTIVIDADES DOCENTES

<i>Asignaturas</i>	<i>Créditos</i>	<i>Nº Horas Impartidas</i>	<i>Centro</i>	<i>Fechas</i>
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2020-Mayo 2020
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2020-Mayo 2020
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	18	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2020-Marzo 2020

Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	29 de Marzo de 2019
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	28 de Marzo, 1,2,3,4 de Abril de 2019
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering II Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	18	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Marzo 2019
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems	1 (ECTS)	6	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	25, 26, 27 de Junio de 2018

Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura			Automática	
Máster de Automática e Informática Industrial Seminario: Control de Orden Fraccionario Aplicado a Robótica Blanda Cargo: Coordinadora del seminario	3 (ECTS)	10	Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	19, 20, 21 de Junio de 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	6 de Abril de 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	5,9,10,11,12 de Abril de 2018
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering II Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	23 de Noviembre de 2017

Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2017-Enero 2018
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2017-Enero 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	24 de Marzo de 2017
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	23,27,28,29,30 de Marzo de 2017
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas)	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y	Enero 2017-Mayo 2017

Cargo: Coordinadora de la asignatura			Automática	
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	1 de Diciembre de 2016
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2016- Enero 2017
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2016- Enero 2017
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	13,14,15,16,20 de Junio de 2016
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	10 de Junio de 2016
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2016-Mayo 2016

Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2016 - Mayo 2016
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2016-Mayo 2016
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2015-Enero 2016
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	1 de Diciembre de 2015
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	21,22,26,27,28 de Octubre de 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2015-Enero 2016
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	19,20,21,26,27 de Mayo de 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	Enero 2015-Mayo 2015

alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2015 - Mayo 2015
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2015-Mayo 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2014-Enero 2015
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2014-Enero 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering II Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014 - Mayo 2014

Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	20	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	17,18,19,20,24 de Marzo de 2014
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2013-Enero 2014
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2013-Enero 2014
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	23 de Septiembre de 2013
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	11,12,13,14,19 de Marzo de 2013
Control of Aerospace Systems	6 (ECTS)	48	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	Enero 2013-Mayo 2013

(Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2013-Mayo 2013
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2012-Enero 2013
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2012-Enero 2013
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Sistemas de control de vuelo Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	14 de Mayo de 2012
Master in Aircraft System Integration (MASI) Máster oficial para EADS Asignatura: Control theory Docencia en inglés Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	7 y 8 de Marzo de 2012
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2012-Mayo 2012
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingeniería de Dispositivos de Fusión: Robótica y control	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2011-Enero 2012

Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura				
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2011-Enero 2012
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2011-Enero 2012
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsable de la asignatura	3 (ECTS)	6	Airbus Military. Factoría San Pablo Sur, Sevilla. Carretera del Aeropuerto SN	22 de Junio de 2011
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	4	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	15 de Junio de 2011
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	0	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2011-Junio 2011
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2011-Mayo 2011
Master in Aircraft System Integration (MASI) Máster oficial para EADS Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	16	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	10, 21, 22 y 23 de Marzo de 2011

Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	22 y 23 de Noviembre de 2010
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingeniería de Dispositivos de Fusión: Robótica y control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010-Enero 2011
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora y Coordinador de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010-Enero 2011
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010-Enero 2011
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	1 y 2 de Marzo de 2010
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2010-Junio 2010
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingeniería de Dispositivos de Fusión: Robótica y control Docencia en inglés	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009-Febrero 2010

Cargo: Coordinadora de la asignatura				
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora y Coordinador de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009-Febrero 2010
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009-Enero 2010
Máster en Robótica y Automatización Seminario: Introducción al Cálculo Fraccionario Cargo: Coordinadora del seminario	2 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Automatica (2º Ciclo Bilingüe) (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	4.5	45	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Octubre 2008-Enero 2009
Máster en Robótica y Automatización Seminario: Introducción al Cálculo Fraccionario Cargo: Coordinadora del seminario	2 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2008-Junio 2008
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	Febrero 2008-Junio 2008

Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Automatica (2º Ciclo Bilingüe) (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	4.5	45	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2008-Junio 2008
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Octubre 2007-Febrero 2008
Máster en Robótica y Automatización Seminario: Introducción al Cálculo Fraccionario Cargo: Coordinadora del seminario	2 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2007-Junio 2007
Automatica (2º Ciclo Bilingüe) (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	4.5	45	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2007-Junio 2007
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2007-Junio 2007
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Octubre 2006-Febrero 2007
Laboratorio de Control Automático (Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Febrero 2006-Junio 2006
Fundamentos de Automática (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad	6	30	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Ocubre 2005-Febrero 2006

Compartida				
Regulación Automática ITI Eléctrico (Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	40	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Febrero 2005-Junio 2005
Fundamentos de Automática (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	40	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Ocubre 2004-Febrero 2005
Regulación Automática ITI Electrónico (Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	9	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Febrero 2004-Junio 2004
Regulación Automática ITI Electrónico (Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	9	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Febrero 2003-Junio 2003

IDIOMAS (R = REGULAR, B = BIEN, C = CORRECTAMENTE)

<i>Idioma</i>	<i>Habla</i>	<i>Lee</i>	<i>Escribe</i>
Inglés	C	C	C
Español	C	C	C

PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN

1. **Título del proyecto:** STEM4GirlsUC3M: programa UC3M para el fomento de vocaciones STEM en niñas y jóvenes

Nº Referencia: FCT-18-13231

Entidad financiadora: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT)

Carácter: Nacional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.

Duración, desde: 16/09/2019 hasta: 29/05/2020

Cuantía de la subvención: 18.000 Euros

Investigador principal: María Celeste Campo Vázquez

Periodo de membresía: desde: 16/09/2019

hasta: 29/05/2020

2. Título del proyecto: **RoboCity2030-DIH-CM. Madrid Robotics Digital Innovation Hub**

Nº Referencia: S2018/NMT4331

Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid

Carácter: Regional.

Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Duración, desde: 01/01/2019 hasta: 31/12/2020

Cuantía de la subvención: 162.150 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2019

hasta: 31/12/2020

3. Título del proyecto: **Ayuda para la organización del congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018)**

Nº Referencia: 2018/00294/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter: Regional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.

Duración, desde: 01/01/2018 hasta: 30/06/2019

Cuantía de la subvención: 4.000 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2018

hasta: 30/06/2019

4. Título del proyecto: **INDIRES: Information Driven Incident Response**

Nº Referencia: 2017/00171/001

Entidad financiadora: Comisión Europea (H2020)

Carácter: Internacional.

Entidades participantes: The University OF Exeter (UNEXE) - Entidad Coordinadora; Instytut Techniki Innowacyjnych Emag (EMAG); Instytut Techniki Gorniczej Komag (KOMAG); Geocontrol SA (GEO); Politechnika Slaska (SUT); Universidad Carlos III De Madrid (UC3M); Główny Instytut Gornictwa (GIG); Premogovnik Velenje DD (PV); DMT GmbH & CO. KG (DMT); Polska Grupa Gornicza (PGG).

Duración, desde: 01/07/2017 hasta: 30/06/2020
Cuantía de la subvención: 172.875 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/07/2017 hasta: 30/06/2020

5. Título del proyecto: HORUS: Inspección robotizada de los trajes de protección del personal sanitario de pacientes en aislamiento de alto nivel, incluido el Ébola

Nº Referencia: 2017/00174/001
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Empresa
Carácter: Nacional – Explora.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019
Cuantía de la subvención: 38.720 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019

6. Título del proyecto: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the future (ROBOCOM++).

Nº Referencia: 2017/00059/001
Entidad financiadora: Comisión Europea (Tipo ERANET, Subtipo FLAG-ERA).
Carácter: Internacional.
Entidades participantes: Scuola Superiore Sant'Anna/The BioRobotics Institute (SSSA) (Italy); Université Libre de Bruxelles/ IRIDIA (ULB) (Belgium); University of Zagreb, Faculty of Electrical Engineering and Computing (UNIZG-FER) (Croatia); Tallinn University of Technology (TUT) (Estonia); Centre National de la Recherche Scientifique/LAAS (CNRS-LAAS) (France); Laboratoire National de Métrologie et d'Essais (LNE) (France); Istituto Italiano di Tecnologia (IIT) (Italy); Riga Technical University/Dept. Artificial Intelligence and Systems Engineering (RTU) (Latvia); National Institute for R&D in Microtechnologies (IMT) (Romania); Universitatea Transilvania Brasov/ Department of Automation and Information Technology (UTBV) (Romania); Ecole Polytechnique Fédérale de Lausanne (EPFL) (Switzerland); Middle East Technical University/KOVAN Research Lab (METU) (Turkey); Bilkent University/Department of Chemistry and National Nanotechnology Research Center (BU-CHEM) (Turkey); University Carlos III of Madrid (UC3M) (Spain); Weizmann Institute of Science (WIS) (Israel); Czech Technical University, Czech Institute of Informatics, Robotics and Cybernetics (CTU) (Czech Republic); Vrije Universiteit Brussel (VUB) (Belgium); National Technical University of Athens (NTUA) (Greece); Universitat Politècnica de Catalunya /Institut de Robotica i Informàtica Industrial (UPC-IRI) (Spain); Cognitive Systems Research Institute (CSRI) (Greece); Technical University of Kosice, Slovakia, Faculty of Electrical Engineering and Informatics, Department of Cybernetics and Artificial Intelligence, Centre for Intelligent technologies (TUK) (Slovakia); University of Plymouth (UPL) (United Kingdom); University of Twente (UTW) (The Netherlands); Consorzio Nazionale delle Ricerche/ Istituto di Studi sui Sistemi Intelligenti per l'Automazione (CNR-ISSIA) (Italy).
Duración, desde: 01/03/2017 hasta: 29/02/2020
Cuantía de la subvención: 0 Euros

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós, Alberto Jardón Huete

Periodo de membresía: desde: 01/03/2017 hasta: 29/02/2020

7. Título del proyecto: BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation

Nº Referencia: 2016/00416/003

Entidad financiadora: Comisión Europea (H2020)

Carácter: Internacional.

Entidades participantes: Singularlogic Anonymi Etairia Pliroforiakon Sistimaton Kai Efarmogon Pliroforikis (Grecia); Universidad Carlos III de Madrid (España); University Of Glasgow (Reino Unido); Robotnik Automation, S.L. (España); Ethniko Kentro Erevnas Kai Technologikis Anaptyxis (Grecia); Tracto Technik Gmbh & Co Kg (Alemania); Ingegneria Dei Sistemi - S.P.A. (Italia).

Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/03/2020

Cuantía de la subvención: 744.061,25 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/03/2020

8. Título del proyecto: Ayuda para la Preparación del Proyecto Europeo BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation

Nº Referencia: 2016/00416/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter: Regional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.

Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

Cuantía de la subvención: 2.600 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

9. Título del proyecto: Ayuda para la Cofinanciación del Proyecto Europeo BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation

Nº Referencia: 2016/00416/002

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter: Regional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.

Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

Cuantía de la subvención: 2.880 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

10. **Título del proyecto:** HUMASoft: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides.

Nº Referencia: DPI2016-75330-P

Entidad financiadora: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad

Carácter: Nacional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.

Duración, desde: 31/12/2016 hasta: 30/12/2019

Cuantía de la subvención: 169.400 Euros

Contrato predoctoral: 1

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

Periodo de membresía: desde: 31/12/2016 hasta: 30/12/2019

11. **Título del proyecto:** STAMS: Long-term STability Assessment and Monitoring of flooded Shafts

Nº Referencia: RFCS-GA-RFCR-CT-2015-00002

Entidad financiadora: Comunidad Europea (H2020)

Carácter: International

Entidades participantes: INERIS (F), GIG (PL), DMT (D), HUNOSA (E), KWSA (PL), ARMINES (F), SRK (UK), UC3M (E), UK Coal Authority (UK), University of Exeter (UK)

Duración, desde: 01/07/2015 hasta: 30/06/2018

Cuantía de la subvención: 261.860 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/07/2015 hasta: 30/06/2018

12. **Título del proyecto:** MOnarCH – Multi-Robot Cognitive Systems Operating in Hospitals.

Nº Referencia: FP7-ICT-2011-9-601033

Entidad financiadora: Comunidad Europea (7 Programa Marco)

Carácter: International

Entidades participantes: University Carlos III of Madrid (Spain), Association for the Development of Instituto Superior Técnico (IST) (Portugal), Portuguese Oncological Institute of Lisbon (Portugal), IDMind (Portugal), Selftech (Portugal), YDreams (Portugal), University of Amsterdam (Holanda), Oerebro Universitet (Suecia), École Polytechnique Fédérale de Lausanne (Suiza)

Duración, desde: 01/02/2013 hasta: 31/01/2016

Cuantía de la subvención: 532.391 Euros

Investigador principal: Miguel Ángel Salichs

Periodo de membresía: desde: 01/02/2013 hasta: 31/01/2016

13. Título del proyecto: ROBO-SPECT: ROBotic System with Intelligent Vision and Control for Tunnel Structural INSPECTion and Evaluation.

Nº Referencia: FP7-ICT-2013-10-611145

Entidad financiadora: Comunidad Europea (7 Programa Marco)

Carácter: International

Entidades participantes: University Carlos III of Madrid (UC3M), Institute of Communications and Computer Systems (ICCS), CASSIDIAN (CAS), VSH Hagerbach Test Gallery Ltd. (VSH), Egnatia Motorway S.A. (EOAE), Institute of Microelectronics and Microsystems, National Research Council of Italy (CNR), RISA Sicherheitsanalysen GmbH (RISA), Techniche e Consulenze Nell' Ingegneria Civile S.p.A - Consulting Engineers S.p.A (TECNIC), D. Bairaktaris & Associates Structural Design Office Ltd. (DBA), Ecole des Ponts ParisTech (ENPC), ROBOTNIK (ROB)

Duración, desde: 01/10/2013 hasta: 30/09/2016

Cuantía de la subvención: 405.330 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/10/2013

hasta: 30/09/2016

14. Título del proyecto: RoboHealth-A: Desarrollo de Robots de Asistencia de Pacientes para Mejorar su Calidad de Vida.

Nº Referencia: DPI2013-47944-C4-1-R

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad

Carácter: Nacional. Proyecto Coordinado.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, LAMBECOM - Hospital de Alcorcón, Universidad Rey Juan Carlos, Universidad Politécnica de Madrid, IMDEA-MATERIALES

Duración, desde: 01/01/2014 hasta: 31/12/2017

Cuantía de la subvención: 135.520 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós y Luis Moreno

Periodo de membresía: desde: 01/01/2014

hasta: 31/12/2016

15. Título del proyecto: RoboCity2030-III-CM. Robótica aplicada a la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos (Fase III)

Nº Referencia: S2013/MIT-2748

Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Duración, desde: 01/10/2014 hasta: 30/09/2016

Cuantía de la subvención: 304.982 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Número de investigadores participantes: 40

Periodo de membresía: desde: 01/10/2014

hasta: 30/09/2016

16. **Título del proyecto:** RobotCHEF: Robot Cooking Competition for Practical Intelligence Testing With Technical Benchmarking – Advancing Systematic Research Methods and Public Awareness.

Nº Referencia: 2013/00346/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 1.500 Euros

Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

17. **Título del proyecto:** BEFIT: Behavioural nEuroscience of Food and Imaging Techniques.

Nº Referencia: 2013/00347/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 500 Euros

Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

18. **Título del proyecto:** COGITaTE: COntingency Guided Information Theoretic Approach to Emergence of Autonomous Behaviours.

Nº Referencia: 2013/00348/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 1.500 Euros

Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

19. **Título del proyecto:** SPIDER: Sensory-Motor Predictive Informational Developmental Embodied Relationships.

Nº Referencia: 2013/00349/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 1.500 Euros
Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

20. **Título del proyecto:** **EEGrasp: Emergent Embodied Grasping.**

Nº Referencia: 2013/00350/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 1.500 Euros
Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

21. **Título del proyecto:** **ROBO-SPECT: ROBOtic System with Intelligent Vision and Control for Tunner Structural INSPECTION and Evaluation.**

Nº Referencia: 2013/00339/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2015
Cuantía de la subvención: 2.850 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2015

22. **Título del proyecto:** **ROBOFASHION: Use Case of ROBOtics in FASHION Related Industries.**

Nº Referencia: 2013/00336/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 500 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

23. Título del proyecto: Asistente Robótico Cognitivo para Personas con Necesidades Especiales (ARCADIA).

Nº Referencia: DPI2010-21047-C02-01
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2014
Cuantía de la subvención: 278.300 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2014

24. Título del proyecto: Implementación de un Sistema de Toma de Decisión en la Plataforma Robótica Maggie (INSTOR).

Nº Referencia: CCG10-UC3M/DPI-5605
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 29/02/2012
Cuantía de la subvención: 14.800 Euros
Investigador principal: María de los Ángeles Malfaz Vázquez

Periodo de membresía: desde: 01/01/2011 hasta: 29/02/2012

25. Título del proyecto: AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.

Nº Referencia: PPI-2011-28 (2011/00299/001)
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y Suelo de Madrid S.A. (España)
Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012
Cuantía de la subvención: 2.500 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

26. Título del proyecto: AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.

Nº Referencia: 2009/00864/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y Suelo de Madrid S.A. (España)

Duración, desde: 26/11/2010 hasta: 31/12/2011

Cuantía de la subvención: 2.500 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011

hasta: 07/06/2012

27. Título del proyecto: AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.

Nº Referencia: DPI2010-11859-E

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación

Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y Suelo de Madrid S.A. (España)

Duración, desde: 21/07/2011 hasta: 20/07/2012

Cuantía de la subvención: 5.000 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 21/07/2011

hasta: 20/07/2012

28. Título del proyecto: APTITUDE: Advanced Robotic Systems Integration in Intelligent Home and Hospital Environments to Improve the Independence of the Elderly in DLAs.

Nº Referencia: PPI-2011-30

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Universidad Carlos III de Madrid, King's College London (Inglaterra), Ceske Vysoke Ucení Technické V Praze (República Checa), ASL 2 Savonese (Italia), Servicio Madrileño De Salud (España), Heron Robots SRL (Italia), Focal Meditech BV (Noruega)

Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 31/07/2012

Cuantía de la subvención: 2.500 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011

hasta: 31/07/2012

29. **Título del proyecto:** **CORWEL: Collaborative Reconfigurable Robotic System for Domestic Welfare.**

Nº Referencia: 2013/00335/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 1.500 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 09/06/2013

hasta: 19/06/2014

30. **Título del proyecto:** **CORWEL: Cognitive Robots Living with the Elderly.**

Nº Referencia: PPI-2011-29 (2011/00300/001)

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

Cuantía de la subvención: 750 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011

hasta: 07/06/2012

31. **Título del proyecto:** **TRANSIT: Underground Civil Engineering Structures: Advanced Inspection, Monitoring, Maintenance and Retrofit Technologies.**

Nº Referencia: PPI-2011-31 (2011/00304/001)

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, National Technical University of Athens (Grecia), University of Cambridge (Inglaterra) y otros.

Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 31/07/2012

Cuantía de la subvención: 375 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011

hasta: 31/07/2012

32. **Título del proyecto:** **Robots de Servicios para la Mejora de la Calidad de Vida de los Ciudadanos en Áreas Metropolitanas (Fase II): ROBOCITY2030 - II**

Nº Referencia: S2009/DPI-1559

Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Duración, desde: 01/01/2010 hasta: 31/05/2014

Cuantía de la subvención: 302.758 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Número de investigadores participantes: 40

Periodo de membresía: desde: 01/01/2010

hasta: 31/05/2014

33. Título del proyecto: Cooperación Activa de Robots Humanoides y Humanos en Entornos Colaborativos de Trabajo (CARHU).

Nº Referencia: DPI2007/60311

Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia

Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/10/2007 hasta: 31/12/2010

Cuantía de la subvención: 358.160 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Número de investigadores participantes: 19

Periodo de membresía: desde: 01/10/2007

hasta: 31/12/2010

34. Título del proyecto: MAINFRAME.

Nº Referencia: DPI2009-07604-E

Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia

Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 02/11/2009 hasta: 01/11/2010

Cuantía de la subvención: 1.000 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 02/11/2009

hasta: 01/11/2010

35. Título del proyecto: MAINFRAME.

Nº Referencia: PPI-2009-A-18

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 02/11/2009 hasta: 01/11/2010

Cuantía de la subvención: 1.250 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 02/11/2009 hasta: 01/11/2010

36. **Título del proyecto:** **I3CON: Industrialised, Integrated, Intelligent Construction.**

Nº Referencia: NMP2-CT-2006-026771
Entidad financiadora: Comisión Europea (6 Programa Marco)
Carácter (regional/nacional/internacional): Internacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS (E) y otros.
Duración, desde: 01/10/2006 hasta: 30/09/2010
Cuantía de la subvención: 354.774 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/10/2006 hasta: 30/09/2010

37. **Título del proyecto:** **Ayuda Complementaria Cofinanciación MEC - I3CON.**

Nº Referencia: DPI2007-29023-E
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS (E) y otros.
Duración, desde: 01/10/2006 hasta: 08/04/2010
Cuantía de la subvención: 35.400 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/10/2006 hasta: 08/04/2010

38. **Título del proyecto:** **Implementación de la Estructura Software de Habilidades para Robots Personales.**

Nº Referencia: CCG08-UC3M/DPI-4511
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/01/2009 hasta: 28/02/2010
Cuantía de la subvención: 16.800 Euros
Investigador principal: Ramón Barber

Periodo de membresía: desde: 01/01/2009 hasta: 28/02/2010

39. **Título del proyecto:** **ROBOT@CWE – Advanced Robotic Systems in Future Collaborative Working Environments.**

Nº Referencia: FP6-IST-2006-034002

Entidad financiadora: Comunidad Europea (6 Programa Marco, Proyecto STREP)

Carácter (regional/nacional/internacional): Internacional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, CNRS (F), AIST (Japón), HP (I), EPFL (CH), TUM (D), DRAGADOS (E)

Duración, desde: 01/11/2006 hasta: 31/10/2009

Cuantía de la subvención: 193.566 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/11/2006

hasta: 31/10/2009

40. **Título del proyecto:** **ROBOT@CWE – Ayuda Complementaria Cofinanciación MEC.**

Nº Referencia: DPI2007-29011-E

Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia

Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, CNRS (F), AIST (Japón), HP (I), EPFL (CH), TUM (D), DRAGADOS (E)

Duración, desde: 01/11/2006 hasta: 15/12/2009

Cuantía de la subvención: 14.800 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/11/2006

hasta: 15/12/2009

41. **Título del proyecto:** **Ayuda Complementaria del Proyecto ROBOT@CWE – Advanced Robotic Systems in Future Collaborative Working Environments.**

Nº Referencia: PAUE-2007-A2-06

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, CNRS (F), AIST (Japón), HP (I), EPFL (CH), TUM (D), DRAGADOS (E)

Duración, desde: 01/11/2006 hasta: 16/12/2009

Cuantía de la subvención: 5.000 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/11/2006

hasta: 16/12/2009

42. **Título del proyecto:** **Robots de Servicios para la Mejora de la Calidad de Vida de los Ciudadanos en Áreas Metropolitanas (Fase I): ROBOCITY2030**

Nº Referencia: s-0505/DPI-0176

Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas
Duración, desde: 01/01/2006 hasta: 31/12/2009
Cuantía de la subvención: 302.594 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2006 hasta: 31/12/2009

43. Título del proyecto: Monitorización y Control de Vibraciones en Estructuras Móviles Flexibles. Extensión a Situaciones de impacto.

Nº Referencia: DPI2006-13834
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Castilla-La Mancha
Duración, desde: 01/10/2006 hasta: 30/9/2009
Cuantía de la subvención: 254.221 Euros
Investigador principal: Vicente Feliu Batlle

Periodo de membresía: desde: 01/10/2006 hasta: 30/9/2009

44. Título del proyecto: MATHEMATICA

Nº Referencia: CSD2006-32
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Programa: CONSOLIDER
Entidades participantes: 283 grupos de investigación
Duración, desde: 2006 hasta: 2011
Investigador principal: Enrique Zuazua Iriondo
Cuantía de la subvención: 7.500.000 Euros

Periodo de membresía: desde: 2006 hasta: 2011

45. Título del proyecto: Control Fraccionario de Procesos Industriales

Nº Referencia: 2PR02A024
Entidad financiadora: Junta de Extremadura
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Duración, desde: 01/11/2002 hasta: 31/10/2006
Cuantía de la subvención: 32.486 Euros
Investigador principal: Blas Manuel Vinagre Jara

Periodo de membresía: desde: 01/11/2002 hasta: 31/10/2006

PUBLICACIONES

(CLAVE: L = libro completo, CL = capítulo de libro, A = artículo, R = "review", E = editor,
S = Documento Científico-Técnico restringido.)

Autores (p.o. de firma): V. Gonzalez, C. A. Monje, S. Garrido, L. Moreno, and C. Balaguer
Título: Coverage Mission for UAVs using Differential Evolution and Fast Marching Square Methods

Ref. ☒ revista: IEEE Aerospace and Electronic Systems Magazine ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: IEEE Xplore
JCR (año 2018): 2.113 (Posición 6/31, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0885-8985 (printed version); 1557-959X (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Santiago Martínez de la Casa
Título: Modelling and Control of Humanoid Robots

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2018): 1.286 (Posición 21/26, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Santiago Martínez de la Casa, Carlos Balaguer
Título: Joint position control based on Fractional order PD and PI controllers for the arm of the humanoid robot TEO

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2018): 1.286 (Posición 21/26, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Santiago Martínez de la Casa, Juan Miguel García, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer

Título: Development of applications for humanoid robots using multiple platforms, tools, and cloud data sharing

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2018): 1.286 (Posición 21/26, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Carlos Balaguer, Cecilia Laschi, Concepción A. Monje

Título: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Madrid, Spain

Ref. ☒ revista: IEEE Robotics & Automation Magazine ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 26 Número: 2 Páginas, inicial: 111 final: 113
Fecha: 2019
Editorial: IEEE Robotics and Automation Society
JCR (año 2018): 4.250 (Posición 15/62, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 1070-9932 (printed version); 1558-223X (online version)
DOI: <https://doi.org/10.1109/MRA.2019.2910364>

Autores (p.o. de firma): Vahab Haji Haji, Afef Fekih, Concepción Alicia Monje, Ramin Fakhri Asfestani
Título: H_2 , H^∞ , H_2/H^∞ , and μ -synthesis controllers for the speed and temperature control of a real gas turbine unit in a combined cycle power plant

Ref. ☒ revista: Energy Science and Engineering ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: 7 Páginas, inicial: 2205 final: 2222
Fecha: 2019
Editorial: Wiley
JCR (año 2018): 2.893 (Posición 53/103, Cuartil Q3 (Tercil T2)).
ISSN: 2050-0505 (printed version); 2050-0505 (online version)
DOI: <https://doi.org/10.1002/ese3.425>

Autores (p.o. firma): Concepción A. Monje, Bastian Dutschmann, Christian Ott, and Carlos Balaguer
Título: Control of a Soft Robotic System using Fractional Order Control

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Major Reference Book: Handbook of Fractional Calculus with Applications
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 321 final: 338
Fecha: 2019
Editorial: De Gruyter
ISBN: 978-3-11-057174-5

DOI: <https://www.degruyter.com/view/product/497034>

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Santiago Martínez, Paolo Pierro, Carlos Balaguer
Título: Whole-Body Balance Control of a Humanoid Robot in Real Time Based on ZMP Stability Regions Approach

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 49 Número: 7-8 Páginas, inicial: 521 final: 537
Fecha: 2018
Editorial: Taylor & Francis
JCR (año 2018): 1.681 (Posición 12/23, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: <https://doi.org/10.1080/01969722.2018.1552858>

Autores (p.o. de firma): V. Haji Haji, Concepción A. Monje
Título: Fractional-Order PID Control of a MIMO Distillation Column Process Using Improved Bat Algorithm

Ref. ☒ revista: Soft Computing ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 23 Número: 18 Páginas, inicial: 8887 final: 8906
Fecha: 2018
Editorial: Springer
JCR (año 2018): 2.784 (Posición 53/134, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 1432-7643 (printed version); 1433-7479 (online version)
DOI: <https://doi.org/10.1007/s00500-018-3488-z>

Autores (p.o. de firma): Emmanuel A. González, Aleksei Tepljakov, Concepción A. Monje, and Ivo Petráš
Título: Retrofitting Fractional-Order Dynamics to an Existing Feedback Control System: From Classical Proportional-Integral (PI) Control to Fractional-Order Proportional-Derivative (FOPD) Control

Ref. ☒ revista: International Research Journal on Innovative Engineering, Science and Technology (IRJEST) ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 3 Número: 1 Páginas, inicial: 31 final: 36
Fecha: 2017
Editorial:
JCR: NA
ISSN: 2449-464X
DOI:

Autores (p.o. de firma): V. Haji Haji, Concepción A. Monje
Título: Fractional-Order PID Control of a Chopper-Fed DC Motor Drive Using a Novel Firefly Algorithm with Dynamic Control Mechanism

Ref. ☒ revista: Soft Computing ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 22 Número: 18 Páginas, inicial: 6135 final: 6146
Fecha: 2017 (online) / 2018 (printed)
Editorial: Springer
JCR (año 2017): 2.367 (Posición 45/132, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 1432-7643 (printed version); 1433-7479 (online version)
DOI: <https://doi.org/10.1007/s00500-017-2677-5>

Autores (p.o. de firma): V. González, C. A. Monje, L. Moreno, and C. Balaguer
Título: UAVs Mission Planning with Flight Level Constraint Using Fast Marching Square Method

Ref. ☒ revista: Robotics and Autonomous Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 94 Número: Páginas, inicial: 162 final: 171
Fecha: 2017
Editorial: Elsevier
JCR (año 2017): 2.638 (Posición 21/61, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 0921-8890 (printed version); 1872-793X (online version)
DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2017.04.021>

Autores (p.o. de firma): V. Haji Haji, Concepción A. Monje
Título: Fractional Order Fuzzy-PID Control of a Combined Cycle Power Plant Using Particle Swarm Optimization Algorithm with an Improved Dynamic Parameters Selection

Ref. ☒ revista: Applied Soft Computing ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 58 Número: Páginas, inicial: 256 final: 264
Fecha: 2017
Editorial: Elsevier
JCR (año 2017): 3.907 (Posición 17/132, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 1568-4946 (printed version)
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.asoc.2017.04.033>

Autores (p.o. de firma): V. González, C. A. Monje, L. Moreno, and C. Balaguer
Título: UAVs Mission Planning with Imposition of Flight Level through Fast Marching Square

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 48 Número: 2 Páginas, inicial: 102 final: 113
Fecha: 2017
Editorial: Taylor and Francis
JCR (año 2016): 1.434 (Posición 12/22, Cuartil Q3) (Tercil T3).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: <http://dx.doi.org/10.1080/01969722.2016.1263521>

Autores (p.o. de firma): Daniel Hernández García, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer

Título: A Use Case of an Adaptive Cognitive Architecture for the Operation of Humanoid Robots in Real Environments

Ref. ☒ revista: International Journal of Advanced Robotic Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 14 Número: 1 Páginas, inicial: 1 final: 15
Fecha: 2016
Editorial: Sage
JCR (año 2016): 0.987 (Posición 18/26, Cuartil Q3) (Tercil T3).
ISSN: 1729-8806 (printed version); 1729-8814 (online version)
DOI: <http://journals.sagepub.com/doi/abs/10.1177/1729881416678133>

Autores (p.o. de firma): M. González-Fierro, C. A. Monje, and C. Balaguer
Título: Fractional Control of a Humanoid Robot Reduced Model with Model Disturbances

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 47 Número: 6 Páginas, inicial: 445 final: 459
Fecha: 2016
Editorial: Taylor and Francis
JCR (año 2016): 1.434 (Posición 12/22, Cuartil Q3) (Tercil T3).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: 10.1080/01969722.2016.1187031

Autores (p.o. de firma): Daniel H. García, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: Task Oriented Control of a Humanoid Robot through the Implementation of a Cognitive Architecture

Ref. ☒ revista: Journal of Intelligent and Robotic Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 85 Número: 1 Páginas, inicial: 3 Final: 25
Fecha: 2016
Editorial: Springer
JCR (año 2016): 1.512 (Posición 17/26, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0921-0296 (printed version); 1573-0409 (online version)
DOI: 10.1007/s10846-016-0383-7

Autores (p.o. de firma): Aleksei Tepljakov, Emmanuel A. González, Eduard Petlenkov, Juri Belikov, Concepción A. Monje and Ivo Petráš
Título: Incorporation of Fractional-Order Dynamics into an Existing PI/PID DC Motor Control Loop

Ref. ☒ revista: ISA Transactions ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 60 Número: Páginas, inicial: 262 final: 273
Fecha: 2016
Editorial: Elsevier
JCR (año 2016): 3.394 (Posición 11/60, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0019-0578
DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.isatra.2015.11.012>

Autores (p.o. de firma): Fernando Martín, Concepción A. Monje, Luis Moreno and Carlos Balaguer
Título: DE-based Tuning of PI^λD^μ Controllers

Ref. ☒ revista: ISA Transactions ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 59 Número: Páginas, inicial: 398 final: 407
Fecha: 2015
Editorial: Elsevier
JCR (año 2015): 2.6 (Posición 9/59, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0019-0578
DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.isatra.2015.10.002>

Autores (p.o. de firma): Daniel H. García, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: Adaptation of Robot Skills Models to New Task Constraints

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 12 Número: 3 Páginas, inicial: 1550024-1 final: 1550024-16
Fecha: 2015
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2015): 0.547 (Posición 21/25, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI: 10.1142/S0219843615500243

Autores (p.o. de firma): Carlos Balaguer, Tamin Asfour, Giorgio Metta, Kazuhito Yokoi and Concepción A. Monje

Título: Guest Editorial: Special Issue on "2014 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots" Humans and Humanoids Face to Face

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 12 Número: 2 Páginas, inicial: 1502001-1 final: 1502001-4
Fecha: 2015
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2015): 0.547 (Posición 21/25, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI: 10.1142/S0219843615020016

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: 2014 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots

Ref. ☒ revista: IEEE Robotics & Automation Magazine ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 22 Número: 2 Páginas, inicial: 102 final: 103
Fecha: 2015
Editorial: IEEE Robotics and Automation Society
JCR (año 2015): 1.822 (Posición 8/25, Cuartil Q2) (Tercil T1).
ISSN: 1070-9932

Autores (p.o. de firma): Paolo Pierro, Concepción Alicia Monje, Nicolas Mansard, Philippe Soueres, Carlos Balaguer

Título: Open Solution for Humanoid Attitude Estimation through Sensory Integration and Extended Kalman Filtering

Ref. ☒ revista: Automatika - Journal for Control, Measurement, Electronics, Computing and Communications ☐ Libro:

Clave: A Volumen: 56 Número: 1 Páginas, inicial: 9 final: 20

Fecha: 2015

Editorial: KoREMA

JCR (año 2015): 0.311 (Posición 56/59, Cuartil Q4) (Tercil T3).

ISSN: 0005-1144 (printed version); 1848-3380 (online version)

DOI: 10.7305/automatika.2015.04.593

Autores (p.o. de firma): Jorge Brea, Concepción A. Monje, Ángel García-Olaya, Carlos Balaguer

Título: A Study for the Application of Automated Planning to Mobile Assistive Robots

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:

Clave: A Volumen: 45 Número: 6 Páginas, inicial: 512 final: 529

Fecha: 2014

Editorial: Taylor and Francis

JCR (año 2014): 0.840 (Posición 17/24, Cuartil Q3) (Tercil T2).

ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)

DOI: 10.1080/01969722.2014.945310

Autores (p.o. de firma): Emmanuel A. González, Lubomir Dorcak, Concepción A. Monje, Juraj Valsa, Felicito S. Caluyo, Ivo Petras

Título: Conceptual Design of a Selectable Fractional-Order Differentiator for Industrial Applications

Ref. ☒ revista: Fractional Calculus and Applied Analysis ☐ Libro:

Clave: A Volumen: 17 Número: 3 Páginas, inicial: 697 final: 716

Fecha: 2014

Editorial: Springer/De Gruyter

JCR (año 2014): 2.245 (Posición 14/99, Cuartil Q1) (Tercil T1).

ISSN: 1311-0454 (printed version); 1314-2224 (online version)

DOI: 10.2478/s13540-014-0195-z

Autores (p.o. de firma): C. A. Monje, P. Pierro, T. Ramos, M. González-Fierro, and C. Balaguer

Título: Modeling And Simulation of the Humanoid Robot Hoap-3 in the OpenHRP3 Platform

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:

Clave: A Volumen: 44 Número: 8 Páginas, inicial: 663 final: 680

Fecha: 2013
Editorial: Taylor & Francis
JCR (año 2013): 0.507 (Posición 18/24, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: 10.1080/01969722.2013.832095

Autores (p.o. de firma): Emmanuel González, Concepción A. Monje, Lubomír Dorcák, Ján Terpák, Ivo Petráš
Título: A Method For Incorporating Fractional-Order Dynamics Through PID Control System Retuning

Ref. ☒ revista: International Journal of Pure and Applied Mathematics IJ-PAM ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 86 Número: 4 Páginas, inicial: 593 final: 605
Fecha: 2013
Editorial: Academic Publications, Ltd
SCOPUS SCImago Journal Rank (SJR) (año 2013): 0.254
ISSN: 1311-8080 (Printed version); 1314-3395 (online version)
DOI: <http://dx.doi.org/10.12732/ijpam.v86i4.1>

Autores (p.o. de firma): S. Martínez, C. A. Monje, A. Jardón, P. Pierro, C. Balaguer and D. Muñoz
Título: TEO: Full-Size Humanoid Robot Design Powered by a Fuel Cell System

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 43 Número: 3 Páginas, inicial: 163 final: 180
Fecha: 2012
Editorial: Taylor & Francis
JCR (año 2012): 0.973 (Posición 14/21, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: 10.1080/01969722.2012.659977

Autores (p.o. de firma): Alberto Jardón, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Functional Evaluation of ASIBOT: A New Approach on Portable Robotic System for Disabled People

Ref. ☒ revista: Applied Bionics and Biomechanics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 9 Número: 1 Páginas, inicial: 85 final: 97
Fecha: 2012
Editorial: IOS Press
JCR (año 2012): 0.483 (Posición 19/21, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 1754-2103
DOI: 10.3233/ABB-2011-0045

Autores (p.o. firma): Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje
Título: Fractional-order PID Control

Ref. ☐ revista ☒ Libro: PID Control in the Third Millennium: Lessons Learned and New Approaches
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 465 final: 493
Fecha: 2012
Editorial: Springer
ISSN: 1430-9491
ISBN: 978-1-4471-2424-5
DOI: 10.1007/978-1-4471-2425-2

Autores (p.o. de firma): Y. Luo, Y. Q. Chen, Y. Pi, C. A. Monje, B. M. Vinagre
Título: Optimized Fractional Order Conditional Integrator

Ref. ☒ revista: Journal of Process Control ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 21 Número: 6 Páginas, inicial: 960 final: 966
Fecha: 2011
Editorial: Elsevier
JCR (año 2011): 1.696 (Posición 14/58, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0959-1524
DOI:10.1016/j.jprocont.2011.02.002

Autores (p.o. de firma): C. A. Monje, P. Pierro, C. Balaguer
Título: A New Approach on Human-Robot Collaboration with Humanoid Robot Rh-2

Ref. ☒ revista: Robotica ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 29 Número: 6 Páginas, inicial: 949 final: 957
Fecha: 2011
Editorial: Cambridge University Press
JCR (año 2011): 1.032 (Posición 11/19, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0263-5747
DOI: 10.1017/S026357471100018X

Autores (p.o. de firma): A. Jardón, A. Gil, A. Peña, C. Monje, C. Balaguer
Título: Usability Assessment of ASIBOT: A Portable Robot to Aid Patients with Spinal Cord Injury

Ref. ☒ revista: Disability & Rehabilitation: Assistive Technology ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: 1 final: 11
Fecha: 2010
Editorial: Informa Healthcare
SJR (año 2010): 0.495
RG (Research Gate) Journal Impact (2010): 1.45
ISSN 1748-3107 (printed version); 1748-3115 (online version)
DOI: 10.3109/17483107.2010.528144

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, YangQuan Chen, Blas M. Vinagre, Dingyü Xue, and Vicente Feliu

Título: Fractional-order Systems and Controls. Fundamentals and Applications

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Fractional-order Systems and Controls. Fundamentals and Applications

Clave: L Volumen: Páginas, inicial: 1 final: 414

Fecha: 2010

Editorial: Springer

ISSN: 1430-9491

ISBN: 978-1-84996-334-3

DOI 10.1007/978-1-84996-335-0

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer

Título: Humanoid Robot RH-1 for Collaborative Tasks. A Control Architecture for Human-Robot Cooperation

Ref. ☒ revista: Applied Bionics and Biomechanics

☐ Libro:

Clave: A Volumen: 5 Número: 4 Páginas, inicial: 225 final: 234

Fecha: 2009

Editorial: Taylor & Francis

JCR (año 2012): 0.483 (Posición 19/21, Cuartil Q4) (Tercil T3).

ISSN: 1176-2322

DOI: 10.1080/11762320902789863

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu and YangQuan Chen

Título: Tuning and Auto-tuning of Fractional Order Controllers for Industry Applications

***Premio al Mejor Artículo publicado en la revista Control Engineering Practice en el período 2008-2010.**

Ref. ☒ revista: Control Engineering Practice

☐ Libro:

Clave: A Volumen: 16 Número: 7 Páginas, inicial: 798 final: 812

Fecha: 2008

Editorial: Elsevier

JCR (año 2008): 1.871 (Posición 17/53, Cuartil Q2) (Tercil T1).

ISSN: 0967-0661

DOI:10.1016/j.conengprac.2007.08.006

Autores (p.o. de firma): C. A. Monje, F. Ramos, V. Feliu and B. M. Vinagre

Título: Tip position Control of a Lightweight Flexible Manipulator using a Fractional Order Controller

Ref. ☒ revista: IET Control Theory and Applications

☐ Libro:

Clave: A Volumen: 1 Número: 5 Páginas, inicial: 1451 final: 1460

Fecha: 2007

Editorial: Institution of Engineering and Technology (IET)
JCR (año 2007): 1.045 (Posición 23/52, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 1751-8644
DOI:10.1049/iet-cta:20060477

Autores (p.o. de firma): Blas M. Vinagre, Concepción A. Monje, Antonio J. Calderón and José I. Suárez
Título: Fractional PID Controllers for Industry Application. A Brief Introduction

Ref. ☒ revista: Journal of Vibration and Control ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 13 Número: 9-10 Páginas, inicial: 1419 final: 1429
Fecha: 2007.
Editorial: SAGE Science Press
JCR (año 2007): 0.497 (Posición 58/107, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 1077-5463
DOI: 10.1177/1077546307077498

Autores (p.o. firma): Vicente Feliu, Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje
Título: Fractional Order Control of a Flexible Manipulator

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Advances in Fractional Calculus: Theoretical Developments
and Applications in Physics and Engineering
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 449 final: 462
Fecha: 2007
Editorial: Springer
ISBN: 978-1-4020-6041-0 (printed version); 978-1-4020-6042-7 (online version)
DOI: 10.1007/978-1-4020-6042-7_31

Autores (p.o. de firma): Blas M. Vinagre y Concepción A. Monje
Título: Introducción al Control Fraccionario

Ref. ☒ revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (RIAI) ☐
Libro:
Clave: A Volumen: 3 Número: 3 Páginas, inicial: 5 final: 23
Fecha: 2006
Editorial: CEA-IFAC
JCR (año 2009): 0.291 (Posición 55/59, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 1697-7912
DOI: 10.4995/riai.v3i3.8081

Autores (p.o. de firma): Blas M. Vinagre Jara, Antonio J. Calderón Godoy, José I. Suárez Marcelo y
Concepción A. Monje Micharet
Título: Teoría de Control y Cálculo Fraccionario

Ref. ☒ revista: Revista de la Real Academia de las Ciencias Exactas, Físicas y Naturales
☐ Libro:
Clave: A Volumen: 99 Número: 2 Páginas, inicial: 241 final: 258
Fecha: 2005
Editorial: REALIGRAF
JCR: NA
ISSN: 1137-2141

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, YangQuan Chen, Vicente Feliu, Patrick Lanusse and Jocelyn Sabatier

Título: Optimal Tunings for Fractional $PI^{\lambda}D^{\mu}$ Controllers

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Fractional Differentiation and Its Applications. Part 3: Systems analysis, implementation and simulation, systems identification and control
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 675 final: 686
Fecha: 2005
Editorial (si libro): Ubooks Verlag
ISBN: 3-86608-026-3

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Antonio J. Calderón, Blas M. Vinagre, YangQuan Chen, Vicente Feliu

Título: On Fractional PI^{λ} Controllers: Some Tuning Rules for Robustness to Plant Uncertainties

Ref. ☒ revista: Nonlinear Dynamics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 38 Número: 1-4 Páginas, inicial: 369 final: 381
Fecha: 2004
Editorial: Kluwer Academic Publishers
JCR (año 2004): 0.774 (Posición 24/103, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0924-090X
DOI: 10.1007/s11071-004-3767-3

Autores (p.o. de firma): J.I. Suárez, B.M. Vinagre, A.J. Calderón, C.A. Monje and Y.Q. Chen

Título: Using Fractional Calculus for lateral and Longitudinal Control of Autonomous Vehicles

Ref. ☐ revista : ☒ Libro: Computer Aided System Theory – EUROCAST 2003
Clave: CL Volumen: LNCS,2809 Páginas, inicial: 337 final: 348
Fecha: 2003
Editorial (si libro): Springer Verlag
ISSN: 0302-9743
ISBN: 978-3-540-20221-9 (printed version); 978-3-540-45210-2 (online version)
DOI: 10.1007/978-3-540-45210-2_31

**PARTICIPACIÓN EN CONTRATOS DE I+D DE ESPECIAL
RELEVANCIA CON EMPRESAS Y/O ADMINISTRACIONES**

1. **Título del contrato/proyecto:** Diseño y Fabricación de Piezas mediante Impresora 3D

Nº Referencia: 2018/00608/001

Empresa/Administración financiadora: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT)

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT), Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 04/11/18 hasta: 03/12/2018

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz

PRECIO TOTAL PROYECTO: 300 EUROS

2. **Título del contrato/proyecto:** Diseño, desarrollo y validación en entorno real de un sistema automatizado para inspección, limpieza y mantenimiento de las palas de aerogeneradores marinos

Nº Referencia: 2018/00475/001

Empresa/Administración financiadora: Arquimea Ingeniería, S.L.U.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Arquimea Ingeniería, S.L.U., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 26/09/18 hasta: 25/12/2019

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Juan Carlos González Vítores

PRECIO TOTAL PROYECTO: 87.514,70 EUROS

3. **Título del contrato/proyecto:** Asesoramiento técnico de la Universidad Carlos III de Madrid para la exposición "Nosotros, Robots", organizada por la Fundación Telefónica

Nº Referencia: 2018/00477/001

Empresa/Administración financiadora: Fundación Telefónica

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Fundación Telefónica, Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/07/2018 hasta: 03/02/2019

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz

PRECIO TOTAL PROYECTO: 4.800 EUROS

4. **Título del contrato/proyecto:** Premio Mujer y Tecnología 2018: Implementación de eslabones robóticos blandos

Nº Referencia: 2018/00236/001

Empresa/Administración financiadora: Fundación Orange

Carácter (regional/nacional/internacional): Competitivo

Entidades participantes: Fundación Orange, Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/05/2018 hasta: 30/04/2020

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 4.000 EUROS

5. Título del contrato/proyecto: Administración y Evaluación de las Pruebas Feast de Eurocontrol para Candidatos a Controlador Aéreo de la Empresa SAERCO

Nº Referencia: 2017/00289/001

Empresa/Administración financiadora: SAERCO

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: SAERCO S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 12.000 EUROS

6. Título del contrato/proyecto: Asesoramiento Técnico para Programas Formativos de la Empresa Teras Aviación

Nº Referencia: 2016/00458/001

Empresa/Administración financiadora: Teras Aviación, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Teras Aviación, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/09/2016 hasta: 31/08/2018

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 12.000 EUROS

7. Título del contrato/proyecto: Control de un Eje de Locomoción de un Vehículo Rover para Exploración en Marte

Nº Referencia: 2016/00315/001

Empresa/Administración financiadora: Thales Alenia Space España, S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Thales Alenia Space España, S.A., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 22/06/2016 hasta: 30/12/2016

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, María de los Ángeles Malfaz Vázquez

PRECIO TOTAL PROYECTO: 6.188 EUROS

8. Título del contrato/proyecto: Análisis y Especificaciones de la Actividad Aérea Vinculada a UAVs

Nº Referencia: 2016/00343/001

Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronáutica, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Ommeron Aeronáutica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/06/2016 hasta: 30/11/2016

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 3.150 EUROS

9. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica para Desarrollo de Programa Formativo de Mecatrónica. Nº pedido A9750659G

Nº Referencia: 2016/00329/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 29/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz

PRECIO TOTAL PROYECTO: 15.000 EUROS

10. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica de un Curso de Conocimientos Básicos de Programación de MHCN

Nº Referencia: 2016/00191/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 29/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador principal: María Dolores Blanco Rojas, María de los Ángeles Malfaz Vázquez

PRECIO TOTAL PROYECTO: 9.412 EUROS

11. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica Curso Robótica Avanzada para Ingenieros de Proceso y Soporte a Taller, Robotics Training 2016

Nº Referencia: 2016/00331/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 18/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador principal: Alberto Jardón Huete, Juan Carlos González Vítores

PRECIO TOTAL PROYECTO: 9.485 EUROS

12. Título del contrato/proyecto: Identificación y Mitigación de Riesgos en las Cabinas Automatizadas de un Avión

Nº Referencia: 2016/00194/001

Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronáutica, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Ommeron Aeronáutica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/02/2016 hasta: 30/04/2016

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 2.460 EUROS

13. Título del contrato/proyecto: Análisis y Actuación de los Sistemas de Seguridad en caso de Accidentes de Aviación

Nº Referencia: 2016/00168/001

Empresa/Administración financiadora: Teras Aviación, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Teras Aviación, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/01/2016 hasta: 30/06/2016

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 1.318 EUROS

14. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica de Subcontratación del Desarrollo del Programa Formativo Curso Básico de Control Numérico para Operarios.

Nº Referencia: 2016/00043/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 14/01/2016 hasta: 13/03/2016

Investigador principal: Alberto Jardón Huete, María Dolores Blanco Rojas

PRECIO TOTAL PROYECTO: 7.000 EUROS

15. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica para Desarrollo de Programa Formativo para Programación y Control de Robots

Nº Referencia: 2014/00587/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 28/11/2014 hasta: 27/01/2015

Investigador principal: Alberto Jardón Huete

PRECIO TOTAL PROYECTO: 11.388 EUROS

16. Título del contrato/proyecto: Herramienta de Apoyo a la Evaluación de Habilidades del Controlador de Tráfico Aéreo.

Nº Referencia: 2014/00093/001

Empresa/Administración financiadora: FerroNats Air Traffic Services S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: FerroNats Air Traffic Services S.A., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 02/01/2014 hasta: 01/01/2015

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 11.852 EUROS

17. Título del contrato/proyecto: Adaptation of the 3D Scenario of the Aerodrome of Alicante for FerroNATS ATC Requirements.

Nº Referencia: 2013/00495/001

Empresa/Administración financiadora: FerroNats Air Traffic Services S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: FerroNats Air Traffic Services S.A., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 13/12/2013 hasta: 02/04/2014

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 23.100 EUROS

18. Título del contrato/proyecto: Acuerdo Marco para la Provisión de Asistencia Técnica a la Universidad Carlos III como Proveedor de Formación de Navegación Aérea.

Nº Referencia: 2013/0002944-20AM13PA-CE

Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronautica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Licitación de la Universidad Carlos III de Madrid

Entidades participantes: Ommeron Aeronautica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 17/09/2013 hasta: 16/09/2015

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 1.000.000 EUROS

19. Título del contrato/proyecto: Cátedra Peugeot para fomento de la investigación en el Área de Ingeniería de Sistemas y Automática.

Empresa/Administración financiadora: Peugeot-Citröen Automóviles España S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional. Cátedra.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, PSA Peugeot-Citröen

Duración desde: 16/02/1998 hasta: 31/12/2014

Investigador principal: Miguel Ángel Salichs Sánchez-Caballero, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 641.881 EUROS

20. Título del contrato/proyecto: Desarrollo de Sistemas Integrados de Construcción.

Nº Referencia: 2009/00607/001

Empresa/Administración financiadora: DRAGADOS, S.A

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS S.A.

Duración desde: 01/07/2009 hasta: 30/01/2010

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 10.000 EUROS

21. **Título del contrato/proyecto:** Proyecto de Investigación y Desarrollo de Nuevas Tecnologías en Métodos Mecánicos de Excavación, Tuneladoras, Sistemas de Guiado y Simulador de Operaciones.

Nº Referencia: 2006/04044/001

Empresa/Administración financiadora: DRAGADOS, S.A

Carácter (regional/nacional/internacional): Proyecto PROFIT

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS S.A.

Duración desde: 01/01/2006

hasta: 26/11/2008

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 310.000 EUROS

ACTIVIDADES DE TRASFERENCIA DE TECNOLOGÍA

Indicar la actividad realizada, la dedicación temporal y modo de participación, el ámbito territorial, la vigencia y presupuesto, y cualquier contribución relevante en: Resultados de actividades de transferencia de tecnología, introducción de mejoras de productos en el mercado o en procesos en marcha, Participación en la generación de empresas spin-off basadas en innovaciones tecnológicas, Desarrollo de competencias / habilidades tecnológicas, Puesta en marcha de nuevas técnicas o procedimientos, mantenimiento de grandes instalaciones, o equipamientos complejos, Realización de servicios tecnológicos: homologación, calibración, análisis u otros.

PATENTES Y MODELOS DE UTILIDAD

INVENTORES/AS (p.o. de firma):

TÍTULO:

Nº DE SOLICITUD:

PAÍS DE PRIORIDAD: FECHA DE PRIORIDAD:

ENTIDAD TITULAR:

PAÍSES A LOS QUE SE HA EXTENDIDO:

EMPRESA/S QUE LA ESTA/N EXPLOTANDO:

ESTANCIAS EN CENTROS DE INVESTIGACIÓN

CLAVE: D = doctorado, P = postdoctoral, I = invitado, C = contratado, O = otras (especificar).

Centro: BioRobotics Institute - Scuola Superiore Sant'Anna

Localidad: Pisa

País: Italia

Fecha: 5 de Octubre 2019 – 24 de Enero 2020

Duración: 3 meses, 19 días

Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Robots Blandos

Clave: P

Centro: Institut für Robotik und Mechatronik - DLR (National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany)

Localidad: Munich País: Alemania

Fecha: 1 de Junio 2015 – 31 de Agosto 2015

Duración: 3 meses

Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Robots Humanoides Blandos

Clave: P

Centro: Universidad Carlos III de Madrid, Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

Localidad: Madrid País: España

Fecha: 1 de Septiembre 2006 – 31 de Octubre 2006

Duración: 2 meses

Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Plataformas Robóticas

Clave: P, I

Centro: Center for Self-Organizing Intelligent Systems (CSOIS), Universidad Estatal de Utah, EEUU

Localidad: Logan, Utah País: EEUU

Fecha: 1 de Julio 2005 – 30 de Septiembre 2005

Duración: 3 meses

Tema: Autosintonía de Controladores Fraccionarios (Auto-Tuning of Fractional Order PID Controllers)

Clave: I, D

Centro: Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Castilla-La Mancha

Localidad: Ciudad Real País: España

Fecha: 1 de Abril 2005 – 1 de Junio 2005

Duración: 2 meses

Tema: Control Fraccionario de un Brazo de Robot Flexible

Clave: D

Centro: Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE

Localidad: Burdeos País: Francia

Fecha: 1 de Julio 2004 – 30 de Septiembre 2004

Duración: 3 meses

Tema: Compensadores de Orden No Entero
Clave: D

Centro: Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE
Localidad: Burdeos País: Francia

Fecha: 1 de Julio 2003 – 30 de Septiembre 2003
Duración: 3 meses
Tema: Diseño de Controladores PID Fraccionarios
Clave: D

CONGRESOS

Autores: Lisbeth Mena, Luis Nagua, Jorge Muñoz, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: New approach on soft link design and control
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Robótica e Inteligencia Artificial: Retos y Nuevas Oportunidades, RoboCity2030
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN:

Lugar de celebración: ETSII-UPM, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
Fecha: 10 de Diciembre de 2019

Autores: Lisbeth Mena, Concepción A. Monje, Luis Nagua, Jorge Muñoz, Carlos Balaguer
Título: Sensorización de un sistema de eslabón blando actuando como cuello robótico
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2019
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 98-102
ISBN: 978-84-09-12133-5

Lugar de celebración: Alicante, España
Fecha: 13-14 Junio 2019

Autores: Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Fernando Martín, Carlos Balaguer
Título: A Novel Robust Method for the Elbow of the Humanoid Robot TEO based on a Fractional Order PD Controller
Tipo de participación: Oral
Congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'2018
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6378-6383
ISBN: 978-1-5386-8094-0

Lugar de celebración: Madrid, España

Fecha: 01-05 Octubre 2018

Autores: Luis Nagua, Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: A First Approach to a Proposal of a Soft Robotic Link Acting as a Neck
Tipo de participación: Póster
Congreso: XXXIX Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 522-529
ISBN: 978-84-09-04460-3

Lugar de celebración: Badajoz, España
Fecha: 05-07 Septiembre 2018

Autores: Luis Nagua, Concepción A. Monje, Jorge Muñoz, Carlos Balaguer
Título: Design and performance validation of a cable-driven soft robotic neck
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2018
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6
ISBN: 978-84-09-02877-1

Lugar de celebración: Valladolid, España
Fecha: 14-15 Junio 2018

Autores: Sin autor, sólo asistencia
Título: Sin título, sólo asistencia
Tipo de participación: asistencia
Congreso: XXXVIII Jornadas de Automática

Lugar de celebración: Gijón, España
Fecha: 6-8 Septiembre 2017

Autores: Sin autor, sólo asistencia
Título: Workshop: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the Future: the RoboCom++ Fet-Flagship Proof of Concept Project
Tipo de participación: asistencia
Congreso: 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, ROMAN'18

Lugar de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha: 28 Agosto 2017

Autores: B. Deutschmann, C. Ott, C. A. Monje, C. Balaguer
Título: Robust Motion Control of a Soft Robotic System Using Fractional Order Control
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 26th International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2017: Advances in Service and Industrial Robotics, Springer, Cham.

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 147-155

ISBN: 978-3-319-61275-1 (printed version); 978-3-319-61276-8 (online version)

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-61276-8_17

Lugar de celebración: Turín, Italia

Fecha: 21-23 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer

Título: RoboCom++: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the Future

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 1-5

ISBN: 978-84-697-3742-2

Lugar de celebración: Valencia, España

Fecha: 8-9 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer

Título: HUMASoft: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 1-6

ISBN: 978-84-697-3742-2

Lugar de celebración: Valencia, España

Fecha: 8-9 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer, B. Deutschmann, C. Ott

Título: Fractional Order Control of a Soft Robotic System

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Advances in Cooperative Robotics - 19th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR 2016

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 771-779

ISBN: 978-981-3149-12-0

Lugar de celebración: Londres, Reino Unido

Fecha: 12-14 Septiembre 2016

Autores: L. González-Juárez, C. A. Monje, S. Castaño, A. Contreras

Título: Fractional Order Control Applied to Distributed Energy Resources in Smart Grids

Tipo de participación: Poster

Congreso: 3rd Mexican Workshop in Fractional Calculus
Publicación: Actas del congreso (Proceedings)
ISBN: NA

Páginas: 1-6

Lugar de celebración: Zacatecas, México
Fecha: 11-16 Septiembre 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer
Título: Planificación de Trayectorias para UAVs con Fast Marching Square Adaptadas a Requerimientos de Vuelo
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings)
ISBN: 978-84-617-4298-1

Páginas: 856-862

Lugar de celebración: Madrid, España
Fecha: 07-09 Septiembre 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer
Título: Fast Marching Square Method for UAVs Mission Planning with consideration of Dubins Model Constraints
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 20th IFAC Symposium on Automatic Control in Aerospace (ACA'16)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Volumen: 49 Número: 17 Páginas: 164-169
ISSN: 2405-8963

Lugar de celebración: Sherbrooke, Quebec, Canadá
Fecha: 21-25 Agosto 2016

Autores: Sin autor, sólo asistencia
Título: Sin título, sólo asistencia
Tipo de participación:
Congreso: Soft Robotics Week 2016: Trends, Applications and Challenges of Soft Robots

Lugar de celebración: Livorno, Italia
Fecha: 25-30 Abril 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Planificación de Trayectorias con Vehículos Aéreos No Tripulados en un Entorno Aeroportuario
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXXVI Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings)
ISBN: 978-84-15914-12-9

Páginas: 459-465

Lugar de celebración: Bilbao, España
Fecha: 02-04 Septiembre 2015

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Generation and Adaptation of Robot Skills Models
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids'14)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 173-178
ISBN: 978-1-4799-7173-2/14

Lugar de celebración: Madrid, España
Fecha: 18-20 Noviembre 2014

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Planificación de Misiones de Vehículos Aéreos No Tripulados con Fast Marching en un Entorno 3D
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXXV Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 19-25
ISBN: 978-84-697-0589-6

Lugar de celebración: Valencia, España
Fecha: 03-05 Septiembre 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Knowledge Base Representation for Humanoid Robot Skills
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 19th IFAC World Congress
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 3042-3047
ISBN: 978-3-902823-62-5
ISSN: 1474-6670

Lugar de celebración: Cape Town, Sudáfrica
Fecha: 24-29 Agosto 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Generation of New Robot Skills from Learned Skills
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 19th IFAC World Congress
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 3030-3035
ISBN: 978-3-902823-62-5
ISSN: 1474-6670

Lugar de celebración: Cape Town, Sudáfrica

Fecha: 24-29 Agosto 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer

Título: Framework for Learning and Adaptation of Robot Skills to Task Constraints

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Robot 2013: First Iberian Robotics Conference, Advances in Intelligent Systems and Computing

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 557-572

ISBN: 978-3-319-03412-6

ISSN: 2194-5357

DOI: 10.1007/978-3-319-03413-3_41

Lugar de celebración: Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España

Fecha: 28-29 Noviembre 2013

Autores: M. González Fierro, C. A. Monje, C. Balaguer

Título: Robust Control of a Reduced Humanoid Robot Model using Genetic Algorithms and Fractional Calculus

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Mathematical Methods in Engineering International Conference, MME2013

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 183-194

ISBN: Unavailable

Lugar de celebración: Porto, Portugal

Fecha: 22-26 Julio de 2013

Autores: D. Hernández, C. A. Monje, C. Balaguer

Título: Cognitive Model Framework for Learning and Adaptation of Robot Skills to Task Constraints

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 12º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 47-66

ISBN: 978-84-695-8175-9

Lugar de celebración: ETSI Informática, UNED, Madrid, España

Fecha: 4 de Julio de 2013

Autores: M. González Fierro, C. A. Monje, V. González, C. Balaguer

Título: Evolutionary Fractional Order Control of a Humanoid Robot Modeled as a Triple Inverted Pendulum

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 11º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 245-264

ISBN: 978-84-695-7212-2

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, España
Fecha: 14 de Marzo de 2013

Autores: Paolo Pierro, Nicolas Mansard, Philippe Souères, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Attitude Estimation for Humanoid Robots using Sensorial Integration and Extended Kalman Filtering
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: IEEE Intelligent Vehicles Conference, IV'12 Workshop on Perception in Robotics (10th RoboCity2030 Workshop)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6
ISBN: 978-84-695-3472-4

Lugar de celebración: Universidad de Alcalá de Henares, Madrid, España
Fecha: 3 de Junio 2012

Autores: R. Crespo, R. Barber, C. A. Monje, M. Malfaz
Título: An Approach on Remote Laboratories Using Matlab Web Server and Easy Java Simulations
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 6th International Technology, Education and Development Conference, INTED'12
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6408-6417
ISBN: 978-84-615-5563-5

Lugar de celebración: Valencia, España
Fecha: 5-7 Marzo 2012

Autores: C.A. Monje, P. Pierro, T. Ramos, M. González-Fierro, C. Balaguer.
Título: Modelling of the humanoid robot HOAP-3 in the OpenHRP3 simulation platform
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: III Workshop de Robótica: Robótica Experimental, Robot'11
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-8
ISBN: S/N

Lugar de celebración: Sevilla, España
Fecha: 28-29 Noviembre 2011

Autores: Concepción A. Monje, Santiago Martínez, Alberto Jardón, Paolo Pierro, Carlos Balaguer and Delia Muñoz
Título: Full-Size Humanoid Robot TEO: Design Attending Mechanical Robustness and Energy Consumption
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Humanoids 2011
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 325-330
ISBN: 978-1-61284-866-2

Lugar de celebración: Bled, Slovenia
Fecha: 26-28 Octubre 2011

Autores: C. Balaguer, A. Jardón, C.A. Monje, F. Bonsignorio, M.F. Stoelen, S. Martínez and J. González
Título: SULTAN: Simultaneous User Learning and Task Execution
Tipo de participación: Workshop on New and Emerging Technologies in Assistive Robotics
Congreso: 2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'2011
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6-8
ISBN: 978-1-61284-454-1

Lugar de celebración: San Francisco, USA
Fecha: 25-30 Septiembre 2011

Autores: Mario Arbulú, Carlos Balaguer, Concha Monje, Santiago Martínez and Alberto Jardón
Título: Aiming for Multibody Dynamics on Stable Humanoid Motion with Special Euclidean Groups
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'2010
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 691-697
ISBN: 978-1-4244-6676-4

Lugar de celebración: Taipei, Taiwan, China
Fecha: 18-22 Octubre 2010

Autores: Ying Luo, YangQuan Chen, Youguo Pi, Concepción A. Monje, and Blas M. Vinagre
Título: Optimized Fractional Order Conditional Integrator
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 2010 American Control Conference, ACC'2010
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6686-6691
ISBN: 978-1-4244-7427-1

Lugar de celebración: Baltimore, Maryland, USA
Fecha: 30 Junio-02 Julio 2010

Autores: Martin F. Stoelen, Alberto Jardón, Fabio Bonsignorio, Juan G. Victores, Concha Monje and Carlos Balaguer
Título: Towards an Enabling Multimodal Interface for an Assistive Robot
Tipo de participación: Poster
Congreso: International Conference on Robotics and Automation, ICRA2010
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN: 978-1-4244-5040-4

Lugar de celebración: Anchorage, Alaska
Fecha: 3-8 Mayo 2010

Autores: Concepción A. Monje, Mario Arbulú, Carlos Balaguer

Título: Robot Humanoide RH-2

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: II Workshop de Robótica, Robot'09

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 1-7

ISBN: S/N

Lugar de celebración: Barcelona, España

Fecha: 23-24 Noviembre 2009

Autores: Paolo Pierro, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer

Título: The Virtual Joints COM Approach for Whole-Body RH-1 Motion

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 18th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2009

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 285-290

ISBN: 978-1-4244-5081-7

ISSN: 1944-9445

Lugar de celebración: Toyama, Japan

Fecha: 27 Septiembre-02 Octubre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Guillermo E. Santamaría, and Inés Tejado

Título: Auto-tuning of Fractional Order PI λ D μ Controllers using a PLC

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, ETFA'09

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 1-7

ISBN: 978-1-4244-2728-4

Lugar de celebración: Mallorca, España

Fecha: 22-26 Septiembre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, Tamara Ramos, Carlos Balaguer

Título: Simulación de la Plataforma Robótica Hoap-3 en el Simulador OpenHrp3

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 6º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 35-44

ISBN: 978-84-692-5987-0

Lugar de celebración: Madrid, España

Fecha: 29 de Septiembre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer
Título: Performing Collaborative Tasks with the Humanoid Robot RH-1. A Novel Control Architecture
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 12th International Conference on Climbing and Walking Robots, CLAWAR 2009
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 74-81
ISBN: 978-981-4291-26-2

Lugar de celebración: Istambul, Turkey
Fecha: 09-11 Septiembre 2009

Autores: Guillermo E. Santamaría, Inés Tejado, Blas M. Vinagre, and Concepción A. Monje
Título: Fully Automated Tuning and Implementation of Fractional PID Controllers
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: ASME 2009 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, DETC2009/MSNDC
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-9
ISBN: 978-0-7918-3856-3

Lugar de celebración: San Diego, USA
Fecha: 30 Agosto-02 Septiembre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer
Título: Pose Control of the Humanoid Robot RH-1 for Mobile Manipulation
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 14th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 26-31
ISBN: 978-1-4244-4855-5

Lugar de celebración: Munich, Germany
Fecha: 22-26 Junio 2009

Autores: Paolo Pierro, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Modelling and Control of the Humanoid Robot RH-1 for Collaborative Tasks
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Humanoids 2008
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 125-131
ISBN: 978-1-4244-2822-9

Lugar de celebración: Daejeon, Korea
Fecha: 01-03 Diciembre 2008

Autores: Concepción A. Monje Micharet, Eduardo Liceaga-Castro, Mario R. Arbulu, Dimitry Kaynov, Pavel Staraverov, Paolo Pierro, Carlos Pérez, Luis Pabón, Carlos Balaguer
Título: Control de la Caminata del Robot Humanoide RH-1

Tipo de participación: Poster
Congreso: XXIX Jornadas de Automática.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings)
ISBN: 978-84-691-6833-7

Páginas:

Lugar de celebración: Tarragona, España
Fecha: 03-05 Septiembre 2008

Autores: Concepción A. Monje, Eduardo Liceaga-Castro, and Jesús Liceaga-Castro
Título: Fractional Order Control of an Unmanned Aerial Vehicle (UAV)
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 17th IFAC World Congress, 2008
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 15285-15290
ISBN: 978-3-902661-00-5

Lugar de celebración: Seoul, Korea
Fecha: 06-11 Julio 2008

Autores: C. A. Monje, E. Liceaga-Castro, M. Arbulu, D. Kaynov, P. Staroverov, P. Pierro, C. Pérez, L. Pabón, C. Balaguer
Título: Modelado y Control del Robot Humanoide RH-1 Mediante el Modelo del Péndulo Invertido Simple
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 4º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030
Publicación: Actas del Workshop (Proceedings) Páginas: 193-202
ISBN: 978-84-691-3824-3

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid
Fecha: 29 de Mayo 2008

Autores: P. Pierro, M. Arbulu, D. Kaynov, C. A. Monje, L. Pabón, C. Pérez, P. Staroverov, C. Balaguer
Título: Arquitectura de Control para la Colaboración Hombre-Humanoide
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 4º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RooboCity2030
Publicación: Actas del Workshop (Proceedings) Páginas: 183-191
ISBN: 978-84-691-3824-3

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid
Fecha: 29 de Mayo 2008

Autores: M. Arbulu, D. Kaynov, P. Staroverov, C. A. Monje, P. Pierro, C. Pérez, L. Pabón, C. Balaguer
Título: Robot Humanoide RH-1 Como Asistente Personal
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 4º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030

Publicación: Actas del Workshop (Proceedings)
ISBN: 978-84-691-3824-3

Páginas: 227-236

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid
Fecha: 29 de Mayo 2008

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Antonio J. Calderón, José I. Suárez and Inés Tejado
Título: Some Experiences in Linear and Nonlinear Fractional Order Control

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Symposium on Applied Fractional Calculus, SAFC'07

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas:

ISBN:

Lugar de celebración: Badajoz, Extremadura, España

Fecha: 15-17 Octubre 2007

Autores: Blas M. Vinagre, Concepción A. Monje and Inés Tejado

Título: Reset and Fractional Integrators in Control Applications

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: ICCS 2007. 8th International Carpathian Control Conference

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 754-

757

ISBN: 978-80-8073-805-1

Lugar de celebración: High Tatras, Slovak Republic

Fecha: 24-27 Mayo 2007

Autores: Joaquín Cervera, Alfonso Baños, Concepción A. Monje and Blas M. Vinagre

Título: Tuning of Fractional PID Controllers by Using QFT

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: IEEE IECON'06. The 32nd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 5402-5407

ISBN: 1-4244-0136-4

Lugar de celebración: Paris, Francia

Fecha: Noviembre 2006

Autores: Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje

Título: Fractional Order Control. A Critical Review

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: CONTROLO 2006. 7th Portuguese Conference on Automatic Control

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas:

ISBN: 978-972-97025-2-5

Lugar de celebración: Lisboa, Portugal

Fecha: Septiembre 2006

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu and YangQuan Chen

Título: On Auto-Tuning of Fraccional Order $PI\lambda D\mu$ Controllers

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: FDA'06. Second IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Application

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 95-100

Páginas: 95-100

ISBN: 972-8688-42-3 / 978-972-8688-42-4

Lugar de celebración: Porto, Portugal

Fecha: Julio 2006

Autores: YangQuan Chen, Huifang Dou, Blas M. Vinagre and Concha A. Monje

Título: A Robust Tuning Method for Fractional Order PI Controllers

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: FDA'06. Second IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Application

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 83-88

Páginas: 83-88

ISBN: 972-8688-42-3 / 978-972-8688-42-4

Lugar de celebración: Porto, Portugal

Fecha: Julio 2006

Autores: V. Feliu, B. M. Vinagre, C. A. Monje

Título: Fractional control of a single-link flexible manipulator

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: ASME 2005 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 1-10

ISBN: 0-7918-3766-1

Lugar de celebración: Long Beach, California, EE.UU

Fecha: Septiembre 2005

Autores: Concepción A. Monje Micharet

Título: Auto-tuning of Fractional $PI\lambda D\mu$ Controllers

Tipo de participación: Conferencia por invitación

Congreso: IEEE Control Systems Society. San Diego Section. "Fractional Order Dynamic Systems and Controls – Introduction, Interpretation and Application "

Lugar de celebración: San Diego, California, EE.UU

Fecha: Septiembre 2005

Autores: Concepción A. Monje Micharet
Título: Design Methods for Fractional PI λ D μ Controllers
Tipo de participación: Conferencia por invitación
Congreso: Research Lecture

Lugar de celebración: Center for Self-Organizing and Intelligent System (CSOIS), Utah, EE.UU
Fecha: Septiembre 2005

Autores: Concepción A. Monje Micharet, Blas M. Vinagre Jara, Vicente Feliu Batlle
Título: Autosintonía de compensadores atraso – adelanto de orden no entero
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXVI Jornadas de Automática.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 419-426
ISBN: 84-689-0730-8

Lugar de celebración: Alicante, España
Fecha: Septiembre 2005

Autores: C. A. Monje, B. M. Vinagre, A. J. Calderón, V. Feliu, Y. Q. Chen
Título: Auto-tuning of fractional lead-lag compensators
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 16th IFAC World Congress
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN: 0-08-045108-X

Lugar de celebración: Praga, Rep. Checa
Fecha: Julio 2005

Autores: Concepción A. Monje, Antonio J. Calderón, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu
Título: The Fractional Order Lead Compensator
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 2nd IEEE International Conference on Computational Cybernetics (ICCC'04)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 347-352
ISBN: 3-902463-02-3

Lugar de celebración: Viena, Austria
Fecha: Agosto-Sept. 2004

Autores: A. J. Calderón, C. A. Monje, B. M. Vinagre, V. Feliu
Título: Implantación de controladores de orden fraccionario mediante autómatas programables
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXV Jornadas de Automática.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:

ISBN: 84-688-7460-4

Lugar de celebración: Ciudad Real, España

Fecha: Septiembre 2004

Autores: C. A. Monje, B. M. Vinagre, Y. Q. Chen, V. Feliu, P. Lanusse, J. Sabatier

Título: Proposals for fractional $PI\lambda D\mu$ tuning

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications, FDA'04

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 156-161

Lugar de celebración: Bordeaux, Francia

Fecha: Julio 2004

Autores: B. M. Vinagre, C. A. Monje, A. J. Calderón, Y. Q. Chen, V. Feliu

Título: The fractional integrator as a reference function

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications, FDA'04

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 150-155

Lugar de celebración: Bordeaux, Francia

Fecha: Julio 2004

Autores: E. Pereira, C. A. Monje, B. M. Vinagre, F. Gordillo

Título: MATLAB toolbox for the analysis of fractional order systems with hard nonlinearities

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications, FDA'04

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 214-219

Lugar de celebración: Bordeaux, Francia

Fecha: Julio 2004

Autores: Sebastián Rojas Rodríguez, María Teresa Miranda García-Cuevas, Irene Montero Puertas, Isabel Romero Moreno, Concha Monje Micharet

Título: Aplicación Informática para el Cálculo Dinámico de las Propiedades del Agua-Vapor

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: XI Congreso Universitario de Innovación Educativa en las Enseñanzas Técnicas

Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas:

ISBN: 84-688-2216-7

Lugar de celebración: Vilanova i la Geltrú, España

Fecha: Junio 2003

Autores: B. M. Vinagre, A. J. Calderón, J. I. Suárez and C. A. Monje
Título: Using Fractional Calculus for Lateral and Longitudinal Control of Autonomous Vehicles
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: EUROCAST
Publicación: Libro de resúmenes (Book of Abstracts) Páginas: 294-295
ISBN: 84-688-0820-2

Lugar de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España
Fecha: Febrero 2003

Autores: B. M. Vinagre, C. A. Monje, A. J. Calderón
Título: Fractional Order Systems and Fractional Order Control Actions
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: IEEE CDC02 TW#2: Fractional Calculus Applications in Automatic Control and Robotics
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-23
ISBN: 0-7803-7516-5 / 0-7803-7517-3
ISSN: 0191-2216

Lugar de celebración: Las Vegas, EE.UU
Fecha: Diciembre 2002

Autores: Y. Q. Chen, I. Petras, B. M. Vinagre and C. A. Monje
Título: Fractional Calculus: Selected References
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: IEEE CDC02 TW#2: Fractional Calculus Applications in Automatic Control and Robotics
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 259-280
ISBN: 0-7803-7516-5 / 0-7803-7517-3
ISSN: 0191-2216

Lugar de celebración: Las Vegas, EE.UU
Fecha: Diciembre 2002

Autores: C. A. Monje, A. J. Calderón, B. M. Vinagre and V. Feliu
Título: PI vs. Fractional DI Control: First Results
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Portuguese Conference on Automatic Control (CONTROLO 2002)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 359-364
ISBN: 972-789-072-5

Lugar de celebración: Aveiro, Portugal
Fecha: Septiembre 2002

Autores: A. J. Calderón, C. A. Monje and B. M. Vinagre

Título: Fractional Order Control of a Power Electronic Buck Converter
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Portuguese Conference on Automatic Control (CONTROLO 2002)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 365-370
ISBN: 972-789-072-5

Lugar de celebración: Aveiro, Portugal
Fecha: Septiembre 2002

Autores: C. A. Monje, F. Morgado, J. C. Prieto y F. Nieto.
Título: Módulo de Prácticas de Señales y Sistemas utilizando Matlab y Simulink
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: I Jornadas de Matlab en Extremadura.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 26-30

Lugar de celebración: Badajoz, España
Fecha: Febrero 2000

Autores: A. J. Calderón, M. Calderón, C. A. Monje y M. Regalado.
Título: Simulación de las Instalaciones de una Vivienda para su Automatización mediante un PLC
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: VII Congreso Universitario de Innovación Educativa en las Enseñanzas Técnicas.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 747-756
ISBN: 84-931043-1-0

Lugar de celebración: Huelva, España
Fecha: Septiembre 1999

TESIS DOCTORALES DIRIGIDAS

TÍTULO: Diseño de eslabones blandos, escalables y robustos para plataformas robóticas

DOCTORANDO/A: Lisbeth Karina Mena López

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: En desarrollo

CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides

DOCTORANDO/A: Luis Fernando Nagua Cuenca

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: En desarrollo

CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Nueva Estrategia De Control A Bajo Nivel Para Robots Humanoides

DOCTORANDO/A: Jorge Muñoz Yáñez-Barnuevo

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: En desarrollo

CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Unmanned Aerial Vehicle Mission Planning Based on Fast Marching Square Planner and Differential Evolution

DOCTORANDO/A: Verónica González Pérez

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: 26 de septiembre de 2018

CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

TÍTULO: Robot Skills Adaptation of Learned Models with Task Constraints

DOCTORANDO/A: Daniel Hernández García

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: 27 de Octubre de 2014

CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

TÍTULO: Stabilizer Architecture for Humanoid Robots Collaborating With Humans.

DOCTORANDO/A: Paolo Piero

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: 20 de Junio de 2012

CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

INVESTIGADORES DE REFERENCIA

APELLIDOS, NOMBRE: Laschi, Cecilia

*RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador
(Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)*

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2017 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: BioRobotics Institute, Scuola Superiore Sant'Anna, Pisa, Italy.

CARGO: *Directora de Soft Robotics Area*

TELÉFONO: +39 050-883486 CORREO ELECTRÓNICO: *cecilia.laschi@santannapisa.it*

APELLIDOS, NOMBRE: *Ott, Christian*

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: *Colaborador*

(*Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros*)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (*indicar fechas*): *2015 - Actualidad*

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: *Institut für Robotik und Mechatronik - National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany (DLR), Munich, Germany.*

CARGO: *Director de Departamento*

TELÉFONO: +49 (0)815328-3464 CORREO ELECTRÓNICO: *Christian.Ott@dlr.de*

APELLIDOS, NOMBRE: *Chen, YangQuan*

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: *Colaborador*

(*Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros*)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (*indicar fechas*): *2003 - Actualidad*

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: *UCMERCED - University of California, Merced. Mechatronics, Embedded Systems and Automation Laboratory (MESA Lab), Merced, California, USA.*

CARGO: *Director del laboratorio*

TELÉFONO: 209-2284398 CORREO ELECTRÓNICO: *yichen53@ucmerced.edu*

APELLIDOS, NOMBRE: *Lanusse, Patrick*

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: *Colaborador*

(*Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros*)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (*indicar fechas*): *2003 - Actualidad*

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: *Integration from Materials to Systems Laboratory, UMR 5218 CNRS / IPB / Université de Bordeaux, Automatic Control Group, CRONE Team, Bordeaux, France.*

CARGO: *Profesor titular*

TELÉFONO: +33 (0)5 4000 8341 CORREO ELECTRÓNICO: *Patrick.Lanusse@ims-bordeaux.fr*

EXPERIENCIA EN ORGANIZACIÓN DE ACTIVIDADES DE I+D
Organización de congresos, seminarios, jornadas, etc., científicos-tecnológicos

Título: IEEE Control Systems Magazine. Special Issue on Control of Soft Robots

Tipo de actividad: Guest Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2020.

Título: International Journal of Frontiers in Robotics and AI. Research Topic on Advances in Modelling and Control of Soft Robots

Tipo de actividad: Guest Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2020.

Título: 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2019), Macau, China.

Tipo de actividad: Senior Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: 04-08 Noviembre de 2019

Título: IROS 2019 Workshop on Advances in Soft Robots Control, Macau, China.

Tipo de actividad: Workshop organizer / Workshop Chair

Ámbito: Internacional

Fecha: 4 Noviembre de 2019

Título: International Journal of Humanoid Robotics (IJHR). Special Issue on Modelling and Control of Humanoid Robots (IROS 2018).

Tipo de actividad: Guest Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: International Journal of Advanced Robotic Systems (IJARS). Special Collection on Control Approaches for Soft Robotic Systems.

Tipo de actividad: Guest Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: International Journal of Frontiers in Robotics and AI. Research Topic on Advances in Soft Robotics based on outputs from IROS 2018.

Tipo de actividad: Guest Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: International Journal of Robotics. Special Issue on Advances in Intelligent Robots and Systems 2018.

Tipo de actividad: Guest Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: 22nd International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR 2019), Kuala Lumpur, Malasia.

Tipo de actividad: Scientific Committee

Ámbito: Internacional

Fecha: 26-28 Agosto de 2019

Título: 2019 31th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2019, Nanchang, China.

Tipo de actividad: Associate Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: 03-05 Junio de 2019

Título: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (RIAI).

Tipo de actividad: Section Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: Desde Noviembre 2018.

Título: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018), Madrid, España.

Tipo de actividad: Senior Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: 01-05 Octubre de 2018

Título: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018), Madrid, España.

Tipo de actividad: Local Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 01-05 Octubre de 2018

Título: IROS 2018 Workshop on Controlling Soft Robots: Model-based vs. Model-free Approaches, Madrid, España.

Tipo de actividad: Worshop organizer / Ámbito: Internacional
Workshop Chair

Fecha: 01-05 Octubre de 2018

Título: 21th International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR 2018), Panama City, Panamá

Tipo de actividad: Scientific Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 10-12 Septiembre de 2018

Título: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2018), Valladolid, España

Tipo de actividad: Program Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 14-15 Junio de 2017

Título: 2018 30th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2018, Shenyang, China.

Tipo de actividad: Associate Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 09-11 Junio de 2018

Título: International Symposium on Fractional Signals and Systems, Lodz, Polonia

Tipo de actividad: Scientific Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 09-11 Octubre de 2017

Título: 20th International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR 2017), Porto, Portugal

Tipo de actividad: Scientific Committee

Ámbito: Internacional

Fecha: 11-13 Septiembre de 2017

Título: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2017), Valencia, España

Tipo de actividad: Program Committee

Ámbito: Nacional

Fecha: 8-9 Junio de 2017

Título: 2017 29th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2017, Chongqing, China.

Tipo de actividad: Associate Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: 28-30 Mayo de 2017

Título: CLAWAR 2016 Workshop on Soft Robotic Systems – Locomotion, Posture and Motion Control, Londres, Reino Unido.

Tipo de actividad: Worshop organizer /
Workshop Chair

Ámbito: Internacional

Fecha: 12-14 Septiembre de 2016

Título: Robocity16 – Open Conference on Future Trends in Robotics, Madrid, Spain. Workshop 2: Robotics, Arts and Culture.

Tipo de actividad: Organizing Committee /
Workshop Chair

Ámbito: Internacional

Fecha: 26-27 Mayo de 2016

Título: 2016 28th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2016, Yinchuan, China.

Tipo de actividad: Associate Editor

Ámbito: Internacional

Fecha: 28-30 Mayo de 2016

Título: 13th Robocity2030 Workshop: EU Projects Results in the Frame of the Madrid's Regional Robotic Hub RoboCity2030, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Organizing Committee / Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 11 Diciembre de 2015

Título: 2014 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Local Chair Ámbito: Internacional

Fecha: 18-20 Noviembre de 2015

Título: 2015 27th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2015, Qingdao of Shandong Province, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2015

Título: 2014 26th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2014, Changsha of Hunan Province, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 31 Mayo-2 Junio de 2014

Título: Robocity 2013: Robots para los ciudadanos, Madrid, España.

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 27 Septiembre de 2013

Título: 2013 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2013, Guiyang of Guizhou, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 25-27 Mayo de 2013

Título: Robocity 2012: Robots para los ciudadanos, Madrid, España.

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 7-8 Junio de 2012

Título: International Journal of Mechanical Engineering and Robotics, IJMERR 2012.

Tipo de actividad: Editorial Board Ámbito: Internacional

Fecha: Enero de 2012. En vigor.

Título: 2012 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2012, Taiyuan, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2012

Título: IFAC Technical Committee 2.5 on Robust Control.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 2011. En vigor.

Título: IFAC Technical Committee 4.3 on Robotics.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 2011. En vigor.

Título: 2011 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'11, Washington, DC, EEUU.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 28-31 Agosto de 2011

Título: 2011 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2011, Mianyang, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2011

Título: 2010 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2010, Xuzhou, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 26-28 Mayo de 2010

Título: 2009 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'09, Guilin, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 17-19 Junio de 2009

Título: 2008 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Chairman Ámbito: Internacional

Fecha: 1-3 Diciembre de 2008

Título: 2008 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'08, Beijing, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 12-15 Octubre de 2008

Título: Conference on Decision and Control, CCDC'08, Yantai, China

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 02-04 Julio de 2008

Título: Symposium on Applied Fractional Calculus, SAFC'07, Badajoz, Extremadura, España

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 15-17 Octubre de 2007

Título: 2007 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'07, Las Vegas, EEUU.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 04-07 Septiembre de 2007

Título: 2005 ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conferences, 2005, Long Beach, California, EEUU.

Tipo de actividad: Chairman Ámbito: Internacional

Fecha: 24-28 Septiembre de 2005

Título: Fractional Differentiation and Its Applications, FDA'04, Burdeos, Francia

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 19-21 Julio de 2004

Título: Jornadas sobre Sistemas Inteligentes Vehiculares y Robótica Móvil, Badajoz, Extremadura, España

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 17 de Mayo de 2004

INDICADORES GENERALES DE CALIDAD DE LA PRODUCCIÓN CIENTÍFICA

- **Tesis doctorales dirigidas:** 3 (y otras 3 en proceso).
- **Citas totales:** 4481 (Google Scholar).
- **Promedio de citas al año (últimos 5 años):** 520 (Google Scholar).
- **Índice h:** 22 (Google Scholar).
- **Índice i10:** 28 (Google Scholar).
- **ResearchGate Score:** 23,57, una puntuación mayor que la del 70% de miembros de la comunidad ResearchGate.
- **Número total de publicaciones indexadas JCR:** 34*.
- **Publicaciones en primer tercil T1:** 10.
- **Publicaciones en segundo tercil T2:** 12.
- **Publicaciones en tercer tercil T3:** 12**.
- **Publicaciones en primer cuartil Q1:** 8.
- **Publicaciones en segundo cuartil Q2:** 6.
- **Publicaciones en tercer cuartil Q3:** 11.

- **Publicaciones en cuarto cuartil Q4:** 9***.
- **Número total de libros:** 1.
- **Número total de capítulos de libro:** 5.
- **Número total de publicaciones no indexadas:** 4.
- **Número total de publicaciones en congresos:** +70.
- **Número total de publicaciones:** +100.
- **Número total de proyectos competitivos europeos:** 8 (IP: 1).
- **Número total de proyectos competitivos nacionales:** 8 (IP: 1).
- **Número total de proyectos competitivos regionales:** 7.
- **Número total de proyectos con empresa:** 21 (IP: 14).
- **Número total de proyectos siendo IP:** 16.
- **Número total de ayudas Ministerio y UC3M para preparación proyectos:** 22.
- **Complementos de investigación retributivos de la UC3M:** 2 (2016-2018, 2018-2020).
- **Complementos de investigación retributivos de la CAM:** de 2006 a 2019.
- **Sexenios de investigación:** 2.

* Las publicaciones indexadas en JCR incluyen 2 revistas indexadas con fecha posterior a la publicación correspondiente.

** Las publicaciones T3 incluyen 2 revistas indexadas en JCR con fecha posterior a la publicación correspondiente.

*** Las publicaciones Q4 incluyen 2 revistas indexadas en JCR con fecha posterior a la publicación correspondiente.

PREMIOS Y RECONOCIMIENTOS

1. PREMIO AL MEJOR ARTÍCULO PUBLICADO EN SPECIAL ISSUE ON MODELLING AND CONTROL OF HUMANOID ROBOTS DE LA REVISTA INTERNATIONAL JOURNAL OF HUMANOID ROBOTICS (TERCIL 4). AÑO 2020.
2. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO “TRANSFORMANDO SUEÑOS EN REALIDADES” DE IVÁN OJANGUREN. EDITORIAL XXXXX. AÑO 2020.
3. PREMIO GIGANTE EXTREMEÑO – AYUNTAMIENTO PUEBLA ALCOCER, BADAJOZ. AÑO: 20 DE DICIEMBRE 2019.
4. PREMIO ADA BYRON A LA MUJER TECNÓLOGA – UNIVERSIDAD DE DEUSTO. AÑO: 16 DE MAYO 2019.
5. DEPOSITO DE LEGADO CIENTÍFICO EN LA “CAJA DE LAS LETRAS” – INSTITUTO CERVANTES. AÑO: 18 DE DICIEMBRE 2019.
6. MIEMBRO FUNDACIONAL DE LA RED “MUJERES INFLUYENTES DE EXTREMADURA”. AÑO: 2019.
7. RECONOCIDA COMO UNA DE LAS 500 PERSONALIDADES MÁS INFLUYENTES DE ESPAÑA EN 2019, SEGÚN EL INFORME ANUAL TOP 500 DE PERSONALIDADES MÁS INFLUYENTES DE LA FUNDACIÓN MARQUÉS DE OLIVA. AÑO: 2019.
8. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO “LOS HÁBITOS COTIDIANOS DE LAS PERSONAS QUE TRIUNFAN” DE BEGOÑA DEL PUEYO. EDITORIAL CONECTA. AÑO 2019.

9. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO “NOSOTRAS, HISTORIAS DE MUJERES Y ALGO MÁS” DE ROSA MONTERO. EDITORIAL ALFAGUARA. AÑO 2018.
10. TOP 4 ELA. FUNDACIÓN LUZÓN – UNIDOS CONTRA LA ELA. 30 DE NOVIEMBRE 2018.
11. RECONOCIMIENTO ‘MUJER BRILLANTE’ POR LA MARCA JOMA. AÑO: 18 DE SEPTIEMBRE 2018.
12. PREMIO EXCELENCIA INVESTIGADORA – CONSEJO SOCIAL DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑO: 17 DE ABRIL 2018.
13. PREMIO MUJER Y TECNOLOGÍA – FUNDACIÓN ORANGE. AÑO: 7 DE MARZO DE 2018.
14. PREMIO MEJOR CIENTÍFICA ESPAÑOLA CONTEMPORÁNEA, ACCIÓN ‘SELECCIÓN ESPAÑOLA DE CIENCIA’, REVISTA QUO EN COLABORACIÓN CON CSIC, MARCA ESPAÑA Y LA SECRETARÍA DE ESTADO DE INNOVACIÓN, DENTRO DEL MINISTERIO DE ECONOMÍA. AÑO: 29 DE MAYO DE 2017.
15. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DE INVESTIGACIÓN RETRIBUTIVO DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑOS: 2016-2018, 2018-2020.
16. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DE INVESTIGACIÓN RETRIBUTIVO DE LA COMUNIDAD DE MADRID (CAM). AÑOS: 2006-2019.
17. EVALUADORA EXPERTA DE LA COMISIÓN EUROPEA PARA PROYECTOS DEL PROGRAMA HORIZON 2020 Y POSTERIORES. AÑOS: 2017, 2018.
18. MIEMBRO DEL COMITÉ CIENTÍFICO-TÉCNICO PARA LA EVALUACIÓN DE PROYECTOS COMPETITIVOS DEL MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD (MINECO) (desde 2017).
19. MIEMBRO DEL COMITÉ ASESOR DEL CENTRO DE EXCELENCIA DE AERONAVES PILOTADAS POR CONTROL REMOTO (desde 2017).
20. MIEMBRO RED EXPERTOS AGENCIA DE CERTIFICACIÓN E INNOVACIÓN ESPAÑOLA (ACIE) (desde 2017).
21. MIEMBRO RED EXPERTOS ENTIDAD DE CERTIFICACIÓN DNV GL (desde 2017).
22. RECONOCIMIENTO DE DOS SEXENIOS DE INVESTIGACIÓN (2004-2011; 2012-2017).
23. PREMIO AL MEJOR ARTÍCULO PUBLICADO EN LA REVISTA CONTROL ENGINEERING PRACTICE (TERCIL 1) EN EL PERIODO 2008-2010.
24. RECONOCIMIENTO DE TRES QUINQUENIOS DOCENTES (2002-2007; 2008-2012; 2013-2017).
25. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DOCENTE RETRIBUTIVO DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑOS: 2012-2014, 2014-2016, 2016-2018 (PRIMER GRUPO: 3% DEL PROFESORADO. 4º PUESTO: 86,82 sobre máximo de 91,2), 2018-2020.
26. RECONOCIMIENTO DE 4 TRIENIOS EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.
27. PROFESORA MEJOR VALORADA EN MASTER IN AIRCRAFT SYSTEMS INTEGRATION – AIRBUS, MÁSTER PROPIO UC3M, CURSO 2015-2016.
28. RECONOCIMIENTO A LA LABOR DOCENTE POR PARTE DEL VICERRECTORADO DE GRADO DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID, CON MÁS DE 25 CARTAS DE FELICITACIÓN HACIENDO MENCIÓN A LOS BUENOS RESULTADOS OBTENIDOS EN LAS ENCUESTAS DE EVALUACIÓN.
29. ACREDITACIÓN DE LA ANECA EN LAS FIGURAS DE PROFESOR TITULAR, PROFESOR CONTRATADO DOCTOR, PROFESOR DE UNIVERSIDAD PRIVADA Y PROFESOR AYUDANTE DOCTOR.
30. LECTURA DE TESIS DOCTORAL EL 25 DE JULIO DE 2006 CON MENCIÓN DE DOCTORADO EUROPEO, SOBRESALIENTE CUM LAUDE Y OBTENCIÓN DE PREMIO EXTRAORDINARIO.

OTROS MÉRITOS DOCENTES

1. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA DE INGENIERÍA PARA ESTUDIANTES INTERNACIONALES DE LA INTERNATIONAL SCHOOL DE LA UC3M. TUTORA DE ESTUDIANTES AMERICANOS DE LA UC3M. ASIGNATURAS: CONTROL ENGINEERING I, CONTROL ENGINEERING II, CONTROL OF AEROSPACE SYSTEMS. DURACIÓN: 15 horas por asignatura (Primer cuatrimestre curso 2013/2014, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2013/2014, 45 horas; Primer cuatrimestre curso 2014/2015, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2014/2015, 15 horas; Primer cuatrimestre curso 2015/2016, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2015/2016, 15 horas; Primer cuatrimestre curso 2016/2017, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2016/2017, 30 horas; Primer cuatrimestre curso 2017/2018, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2017/2018, 30 horas); Segundo cuatrimestre curso 2018/2019, 30 horas).
2. CURSOS DE FORMACIÓN IMPARTIDOS A EMPRESAS:
 - Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/05/2019 a 24/05/2019. Número de horas impartidas: 20h.
 - Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 19/11/2018 a 23/11/2018. Número de horas impartidas: 20h.
 - Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 18/12/2017 a 22/12/2017. Número de horas impartidas: 20h.
 - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 08/05/2017 a 12/05/2017. Número de horas impartidas: 20h.
 - Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/06/2016 a 23/06/2016. Número de horas impartidas: 3h (jornada noche).
 - Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/06/2016 a 23/06/2016. Número de horas impartidas: 3h (jornada tarde).
 - Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 09/05/2016 a 12/05/2016. Número de horas impartidas: 6h.
 - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 07/03/2016 a 11/03/2016. Número de horas impartidas: 8h.
 - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 23/11/2015 a 27/11/2015. Número de horas impartidas: 8h.
 - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 09/11/2015 a 13/11/2015. Número de horas impartidas: 8h.
 - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 05/05/2014 a 20/05/2014. Número de horas impartidas: 24h.
 - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 18/02/2013 a 28/02/2013. Número de horas impartidas: 9h.
 - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 20/02/2012 a 02/03/2012. Número de horas impartidas: 20h.
 - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 14/11/2011 a 25/11/2011. Número de horas impartidas: 20h.

- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 16/11/2009 a 27/11/2009. Número de horas impartidas: 20h.
 - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 26/10/2009 a 06/11/2009. Número de horas impartidas: 20h.
 - Diseño de Página WEB. Consultoría de Formación y Proyectos de Extremadura, S.L. Temporalidad: 23/03/2006 a 19/04/2006. Número de horas impartidas: 38h.
3. ALTA PUNTUACIÓN EN LAS ENCUESTAS DE EVALUACIÓN, CON MÁS DE 30 CARTAS DE FELICITACIÓN HACIENDO MENCIÓN A LOS BUENOS RESULTADOS OBTENIDOS EN LAS ENCUESTAS.
 4. TUTORIZACIÓN DE MÁS DE 100 TRABAJOS FIN DE MÁSTER, TRABAJOS DE INVESTIGACIÓN TUTELADOS, TRABAJOS FIN DE GRADO, PROYECTOS FIN DE CARRERA, TRABAJOS DIRIGIDOS, PRÁCTICAS EXTERNAS EN EMPRESA, BECAS DE COLABORACIÓN DE ÚLTIMO CURSO Y PRÁCTICAS ACADÉMICAS EXTRACURRICULARES EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.
 5. TRIBUNAL DE MÁS DE 130 TESIS DE MÁSTER, TRABAJOS FIN DE GRADO Y PROYECTOS FIN DE CARRERA EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.
 6. PARTICIPACIÓN EN DIVERSOS PROYECTOS DE INNOVACIÓN DOCENTE EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID: “AVANZA”, CURSO ACADÉMICO 2016/2017; “COMPAÑEROS”, CURSO ACADÉMICO 2008/2009, 2009/2010, 2010/2011, 2011/2012, 2012/2013, 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020; “APOYO A EXPERIENCIAS DE INNOVACIÓN E INTERNACIONALIZACIÓN DOCENTE”, CURSO ACADÉMICO 2010/2011, 2011/2012; “APOYO PARA FOMENTAR LA INTERNACIONALIZACIÓN DE LA DOCENCIA E IMPULSAR Y ADAPTAR LA DOCENCIA DE LA/S ASIGNATURA/S IMPARTIDAS AL IDIOMA INGLÉS”, CURSO ACADÉMICO 2012/2013; “APOYO PARA ADAPTAR LA METODOLOGÍA DIDÁCTICA DE LOS NUEVOS TÍTULOS DE GRADO ASÍ COMO DE INGENIERÍA INDUSTRIAL Y DE TELECOMUNICACIÓN”, CURSO ACADÉMICO 2012/2013.
 7. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID DE ACTIVIDADES DE PROMOCIÓN EN CENTROS DE SECUNDARIA, CURSO ACADÉMICO 2010/2011, 2011/2012, 2012/2013, 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020.
 8. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA EDUCATIVO “FOMENTO DE VOCACIONES TECNOLÓGICAS ENTRE LAS ALUMNAS DE SECUNDARIA”, LLEVADO A CABO POR EL INSTITUTO DE SAN ISIDRO DE MADRID, CURSO ACADÉMICO 2015/2016, 2016/2017.
 9. PARTICIPACIÓN EN LAS JORNADAS DE PUERTAS ABIERTAS DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID PARA ALUMNOS DE NUEVO INGRESO, CURSO ACADÉMICO 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016.
 10. ORGANIZACIÓN ACTIVIDADES DE LA SEMANA DE LA CIENCIA: 1) TALLER “SIMULADOR 3D DE TORRE DE CONTROL: LABORATORIO Y HERRAMIENTA PARA CONTROL AÉREO”. LUGAR: CENTER FOR AERONAUTICAL TRAINING AND SERVICES DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID (CATS-UC3M). DÍA: 6 NOVIEMBRE 2014. DURACIÓN: 8 HORAS; 2) TALLER “RECORRIDO POR UN LABORATORIO DE LA EPS DE LA UC3M”. LUGAR: ESCUELA

POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 6 NOVIEMBRE 2015. DURACIÓN: 1 HORAS; 3) TALLER "VISITA GUIADA AL CAMPUS DE LEGANÉS. LABORATORIO DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 16 NOVIEMBRE 2016. DURACIÓN: 3 HORAS; 4) TALLER "RECORRIDO POR UN LABORATOIO DE LA EPS DE LA UC3M". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 16 NOVIEMBRE 2016. DURACIÓN: 1 HORAS; 5) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 7 NOVIEMBRE 2017. DURACIÓN: 1,5 HORAS; 6) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 13 NOVIEMBRE 2018. DURACIÓN: 1,5 HORAS; 7) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 13 NOVIEMBRE 2019. DURACIÓN: 1,5 HORAS.

11. FERIA AULA: SALÓN INTERNACIONAL DEL ESTUDIANTE Y DE LA OFERTA EDUCATIVA. TALLER DE ROBÓTICA. 4-5 MARZO 2015.

12. CURSOS, SEMINARIOS Y ACREDITACIONES DE ESPECIALIZACIÓN RECIBIDAS:

- FEAST Multipass Training. Eurocontrol, Luxemburgo, Mayo 2014. Duración: 20 horas.
- FEAST Personality Questionnaire Course. Eurocontrol. Hungarocontrol, Budapest. Mayo de 2013. Duración: 20 horas.
- FEAST Administrator and User Courses. Eurocontrol, Bruselas. Septiembre de 2012. Duración: 30 horas.
- Curso Premium Online. Instituto Schneider Electric de Formación. 12 de Octubre al 31 de Diciembre de 2011. Duración: 30 horas.
- Aprovechamiento de herramientas audiovisuales en el aula multimedia. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Junio 2011. Duración: 4 horas.
- Herramientas para la evaluación de la actividad investigadora en áreas de tecnología. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Marzo 2011. Duración: 4 horas.
- A one day workshop. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Enero 2010. Duración: 8.5 horas.
- Formación básica en el manejo de la plataforma docente Aula Global 2. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, 14 de Julio de 2009. Duración: 3 horas.
- Software libre para la docencia. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Junio 2009. Duración: 9 horas.
- Curso de inglés: Inglés Nivel Avanzado. Maforem: Fundación Madrid Formación y Empleo. Madrid, Mayo-Junio 2009. Duración: 60 horas.
- RobotStudio IRC5. Asea Brown Boveri, S.A. Robotics Division, Departamento de Formación. Madrid, 15 de Enero de 2009. Duración: 22 horas.
- Develop your interactive skills in English: a one day workshop. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Enero 2009. Duración: 8.30 horas.
- Iniciación a la elaboración de contenidos docentes virtuales. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Febrero-Marzo 2008. Duración: 9 horas.
- A day at a conference. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Febrero 2008. Duración: 8.5 horas.
- Taller práctico: Introducción a la edición de video con Windows movie maker. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Febrero 2008. Duración: 3 horas.

- Curso de inglés: Inglés Nivel Avanzado. Maforem: Fundación Madrid Formación y Empleo. Madrid, Mayo-Junio 2008. Duración: 60 horas.
- Effective public speaking in English. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Septiembre 2007. Duración: 15 horas.
- Robots y Videojuegos. Universidad de Alcalá de Henares, Departamento de Electrónica. Duración: 5 horas.
- Control de sistemas no lineales mediante métodos algebraicos. Ciudad Real, Castilla-La Mancha, Junio 2006.
- Control deslizante y control basado en plititud. Ciudad Real, Castilla-La Mancha, Diciembre 2005.
- Robust control. Valencia, Abril 2004.
- Prevención de riesgos laborales. Badajoz, Extremadura, Noviembre 1998
- Seguridad industrial y el mercado único. Badajoz, Extremadura, Noviembre 1998.
- I Seminario de control automático. Badajoz, Extremadura, Marzo 1998.

13. IDIOMAS:

- Título de Inglés "First Certificate", Cambridge.
- Título de Inglés "TOEIC".
- Título Superior de Inglés de la Escuela Oficial de Idiomas (EOI).

OTROS MÉRITOS DE INVESTIGACIÓN

1. TRADUCTORA DE MÁS DE UNA TREINTENA DE ARTÍCULOS CIENTÍFICOS. LABOR SOLICITADA POR DEPARTAMENTOS DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID, UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID Y UNIVERSIDAD DE EXTREMADURA.

2. ACTUACIONES COMO REVISORA CIENTÍFICA:

Revisora de publicaciones para los siguientes Libros/Revistas/Congresos: Revista internacional Mathematical Problems in Engineering, 2019; Revista internacional Soft Robotics, 2019; Revista internacional International Journal of Advanced Robotic Systems, 2019; Revista internacional International Journal of Humanoid Robotics, 2019; Workshop on Smart Robots to Construct Future Smart Worlds 2019, SR4CSW 2019, 2019; 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2019, 2019; Revista Internacional Revista Iberoamericana de Informática y Automática Industrial (RIAI), 2019; Revista internacional Applied Soft Computing, 2018; International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines 2018, CLAWAR 2018, 2018; Jornadas Nacionales de Robótica 2018, JNR 2018, 2018; Revista internacional Journal of Control, Automation and Electrical Systems (JCAE), 2018; 2018 International Symposium on Experimental Robotics, ISER 2018, 2018; 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018, 2018; Revista internacional Control Engineering Practice, 2018; IEEE-RAS International Conference on Soft Robotics, RoboSoft 2018, 2018; IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA'18, 2018; 2018 IEEE American Control Conference, ACC 2018; Revista internacional Control Engineering Practice, 2017; Revista internacional Journal of Intelligent Service Robotics (JISR), 2017; Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017, 2017; IFAC

World Congress, 2017; Revista internacional IEEE Transactions on Mechatronics, 2017; Revista internacional IET Control Theory & Applications, 2017; 10th International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR 2017; 2017; 22nd International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics, MMAR 2017; Revista internacional IEEE Transactions on Education, 2017; 2017 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2017, 2017; IFAC World Congress, 2017; Revista internacional International Journal of Automation and Computing (IJAC), 2016; Revista Internacional ISA Transactions, 2016; Revista internacional IEEE Transactions on Education, 2016; Revista internacional Systems, 2016; Jornadas de Automática, 2016; Revista internacional IET Control Theory and Applications, 2016; Revista internacional Journal of Systems and Control Engineering, 2016; 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2016, 2016; Revista internacional Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, 2016; Revista internacional Journal of Systems and Control Engineering, 2016; Revista internacional Control Engineering Practice, 2016; Revista internacional IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica, 2015; 15th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Humanoids'15, 2015; European Control Conference, ECC'15, 2015; 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Humanoids'14, 2014; Book 'Humanoid Robots: Modelling and Control Algorithms', by Dragomir N. Nenchev and Atsushi Konno, Editorial: Elsevier, 2015; Revista internacional Machines, 2014; Revista internacional Philippine Journal of Science, 2014; Revista internacional IEEE Transactions on Control Systems Technology, 2014; Book 'Determination of all Fractional-order PID Controllers that Meet Specific Stability, Robustness, and Performance Requirements', by John M. Watkins and Yung K. Lee, Editorial: Springer, 2013; Revista internacional Advances in Mathematical Physics, 2013; Revista internacional Control Engineering Practice, 2013; Revista internacional Entropy, 2013; Revista internacional Applied Mathematical Modelling, 2013; 10th IFAC Symposium on Advances in Control Education, ACE 2013, 2013; Revista internacional Journal of Aerospace Engineering, 2013; 21st Mediterranean Conference on Control and Automation, MED 2013, 2013; Chapter 'Modular Multi-Finger Haptic Device: Mechanical Design, Controller and Applications', Book 'Multi-Finger Haptic Interaction', by Ignacio Galiana, Jorge Barrio, José M. Breñosa and Manuel Ferre, Editorial: Springer, 2013; Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, RIAI, 2013; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'13, 2013; Revista internacional International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2012; 2013 IEEE American Control Conference, ACC'13, 2013; Revista ISA Transactions, 2013; Joint 2013 SSSC, TDS, FDA, 2013; Revista internacional Automatica, 2012; 13th IEEE International Carpathian Control Conference, ICC3 2012, 2012; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'12, 2012; PID'12 Conference, 2012; Book 'Fractional Order Motion Controls', by Ying Luo (South China University of Technology) and YangQuan Chen (Utah State University), Editorial: Wiley (John Wiley & Sons, Ltd), 2012; Revista internacional Asian Journal of Control, 2011; Revista internacional Mechatronics, 2011; 50th IEEE Conference of Decision and Control, CDC'11, 2011; ASME 2011 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, DETC/CIE 2011, 2011; Revista internacional Automatica, 2011; American Control Conference, ACC'11, 2011; IFAC World Congress, 2011; Revista internacional Asian Journal of Control, 2010; 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Application, FDA 2010, 2010; IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA'10, 2010; American Control Conference, ACC'10, 2010; IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded System and Applications, MESA'10, 2010; Revista internacional IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2009; Revista internacional ISA Transactions, 2009; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'09, 2009; 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, ETFA'09, 2009; Symposium on Fractional Signals and Systems, 2009; Revista International Journal of Robotics and Automation, 2008; Revista internacional Journal of Recent Patents on Electrical Engineering, 2008;

IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA08, 2008; American Control Conference ACC'08, 2008; IFAC World Congress, 2008; 3th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Application, FDA 2008, 2008; The 14th IEEE Mediterranean Electrotechnical Conference MELECON'08; 2008; Revista internacional Physics Letters A, 2007; Revista internacional Journal Européen des Systèmes Automatisés JESA, 2007; IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2006; IEEE American Control Conference, ACC 2006; IEEE American Control Conference, ACC 2005; International Federation of Automatic Control, IFAC 2005; IEEE Conference on Decision and Control, CDC 2004.

3. TRIBUNAL DE TESIS DOCTORALES:

- Doctorando: Álvaro Villoslada Peciña
- Título de Tesis: Design of a Shape Memory Alloy Actuator for Soft Wearable Robots
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 4 de Octubre de 2019
- Miembro de tribunal: Secretaria

- Doctorando: Mario Di Castro
- Título de Tesis: 'A Novel Robotic Framework for Safe Inspection and Telemanipulation in Hazardous and Unstructured Environments'
- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 27 de Septiembre de 2019
- Miembro de tribunal: Suplente

- Doctorando: Carlos Eduardo Flores Pino
- Título de Tesis: Control Architecture for Adaptive and Cooperative Car-Following.
- Lugar: l'Université de recherche Paris Sciences et Lettres - PSL Research University, París, Francia. Desarrollada en el Centro de Investigación INRIA de París, Francia.
- Fecha: 14 de Diciembre de 2018
- Miembro de tribunal: Examiner and Reviewer

- Doctorando: David Rodríguez Rosa
- Título de Tesis: Diseño de Estrategias de Control Energéticamente Eficientes para el Control de la Estabilidad Lateral de una Bicicleta Autónoma
- Lugar: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo, Universidad de Castilla – La Mancha, Toledo, España
- Fecha: 30 de Julio de 2018
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente

- Doctorando: Dorin-Sabin Copaci
- Título de Tesis: Actuadores no lineales y entornos de simulación para dispositivos de rehabilitación.

- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
 - Fecha: 2 de Noviembre de 2017
 - Miembro de tribunal: Secretaria
-
- Doctorando: Javier Ignacio Rojo Lacal
 - Título de Tesis: Modelling activities of daily living applied to cognitive rehabilitation
 - Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
 - Fecha: 30 de Noviembre de 2016
 - Miembro de tribunal: Suplente
-
- Doctorando: Víctor González Pacheco
 - Título de Tesis: Interactive and Active Learning in Social Robots
 - Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
 - Fecha: 27 de Noviembre de 2015
 - Miembro de tribunal: Secretaria
-
- Doctorando: José María Cogollor Delgado
 - Título de Tesis: Non-Invasive User Monitoring in Daily Tasks for Cognitive Rehabilitation
 - Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
 - Fecha: 27 de Octubre de 2015
 - Miembro de tribunal: Vocal
-
- Doctorando: Carlos José Alonso Sanz
 - Título de Tesis: Análisis de los Fenómenos Internos de Recirculación de Corrientes Provocados por Desequilibrios en un Sistema Formado por Inversores que, Compartiendo el Mismo Link de Continua, se Conectan en Paralelo Sin Aislamiento Galvánico
 - Lugar: Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Valencia, Valencia, España
 - Fecha: 28 de Noviembre de 2014
 - Miembro de tribunal: Suplente
-
- Doctorando: Martin Stoelen
 - Título de Tesis: Augmenting User Capabilities through an Adaptive Assistive Manipulator
 - Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
 - Fecha: 8 de Septiembre de 2014
 - Miembro de tribunal: Secretaria
-
- Doctorando: Prithvi Sekhar Pagala
 - Título de Tesis: Design and evaluation of modular robots for maintenance in large scientific facilities

- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
 - Fecha: 7 de Julio de 2014
 - Miembro de tribunal: Vocal C
-
- Doctorando: Isaías González Pérez
 - Título de Tesis: Mejoras en el análisis, gestión y control de un sistema aislado híbrido de generación de potencia eólico-solar con apoyo de hidrógeno
 - Lugar: Escuela Politécnica Superior, Badajoz, España
 - Fecha: 22 de Noviembre de 2013
 - Miembro de tribunal: Secretaria
-
- Doctorando: Santiago Cifuentes Costa
 - Título de Tesis: Behaviour Blending for Multiple Robot Coordinated Navigation through Virtual Potential Fields (Integración de comportamientos para la navegación coordinada de múltiples robots mediante potenciales virtuales)
 - Lugar: Facultad de Ciencias Físicas, UCM, Madrid
 - Fecha: 11 de Diciembre de 2012
 - Miembro de tribunal: Vocal Suplente
-
- Doctorando: Fernando José Castillo García
 - Título de Tesis: Metodología de Diseño de Reguladores de Orden Fraccional a Partir de Especificaciones Temporales. Aplicación a Canales Principales de Riego
 - Lugar: Ciudad Real, España
 - Fecha: 7 de Septiembre 2010
 - Miembro de tribunal: Vocal Suplente
-
- Doctorando: Manuel Calderón Godoy
 - Título de Tesis: Estudio, Diseño y Optimización de un Sistema Integrado de Gestión Energética para una Instalación Autónoma Fotovoltaica/Eólica con Apoyo de Hidrógeno
 - Lugar: Escuela Politécnica Superior, Badajoz, España
 - Fecha: 18 de Marzo 2010
 - Miembro de tribunal: Secretaria
-
- Doctorando: Gabriela Lorena Mamani
 - Título de Tesis: Algebraic Identification and Sliding Mode Control Techniques Applied to a Very Lightweight Single-Link Flexible Robot Arm
 - Lugar: Ciudad Real, España
 - Fecha: 10 de Diciembre 2009
 - Miembro de tribunal: Vocal Titular
-
- Doctorando: Emiliano Pereira González

- Título de Tesis: Mejora del control de vibraciones en estructuras flexibles tipo viga mediante la utilización de propiedades mecánicas
- Lugar: Ciudad Real, España
- Fecha: 12 de Marzo 2009
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente

4. ASISTENCIA A NUMEROSOS CONGRESOS Y CONFERENCIAS CIENTÍFICO-TÉCNICAS

5. PERTENENCIA A REDES/CLUSTERS/COMITÉS DE INVESTIGACIÓN:

- Socia del Comité Español de Automática (CEA). Número de socio: 403.
- Miembro de la red HispaRob (financiada por MINECO), a través del grupo de investigación RoboticsLab.
- Miembro de la red Robosoft (financiada por la UE), a través del proyecto ROBOCOM++ (Investigadora Principal).
- Miembro del EuRobotics (PPP europea, financiada por la UE), a través del proyecto ROBOCOM++ (Investigadora Principal).
- Miembro de la red Robocity 2030 (financiada por la Comunidad de Madrid), a través del proyecto Robocity2030, de la Comunidad de Madrid.
- Miembro de la red EURON II (financiada por la UE).
- Miembro del Grupo de Investigación RoboticsLab (Universidad Carlos III de Madrid)
- Miembro del Grupo de Investigación GRASP (Universidad de Extremadura)

6. CONFERENCIAS Y CHARLAS POR INVITACIÓN:

- 20 Aniversario Canal Historia. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Historia, Madrid, España. AÑO: Pendiente de emisión en 2019.
- En el Ágora con - The Place. "En el Ágora con Concha Monje". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): The Place, Madrid, España. AÑO: 5 de Marzo de 2019.
- Ciclo de Conferencias Inteligencia Artificial, Fundación PAIDEIA. "Hacia la sociedad robótica del futuro". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Fundación PAIDEIA, A Coruña, España. AÑO: 15 de Febrero de 2019.
- Lo Siguiente - Televisión Española, TVE 1. "Los Robots: Aliados Imprescindibles". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Televisión Española, TVE 1, Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2019.
- Festividad de Santo Tomás de Aquino, Universidad de Extremadura. "Conferencia Plenaria: Hacia la Sociedad Tecnológica y Robótica del Futuro". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad de Extremadura, Cáceres, España. AÑO: 28 de Enero de 2019.
- Madrid Trabaja, Onda Madrid. "Robots y Empleo". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Madrid, Madrid, España. AÑO: 07 de Enero de 2019. <http://www.telemadrid.es/programas/madrid-trabaja/Madrid-Trabaja-9-2083681627--20190107044605.html>
- Innovadoras TIC. "Mesa Redonda Premios Innovadoras TIC". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Camilo José Cela, Campus Almagro, Madrid, España. AÑO: 11 de Diciembre de 2018. <http://innovadorastic.cibervoluntarios.org/>

- El País con tu Futuro. “Los Robots: Aliados Imprescindibles”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: 19 de Diciembre de 2018. https://www.youtube.com/watch?v=RXvqZ_jk-U0&feature=youtu.be
- Curso de Doctorado de la Universidad Autónoma de Madrid. Metodologías y Problemas Contemporáneos de la Investigación Científica. “Inteligencia Artificial en Investigación”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Autónoma de Madrid, Campus de Cantoblanco, Madrid, España. AÑO: 18 de Diciembre de 2018.
- STEM Talent Girl. “Masterclass con Concepción Monje”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Museo de la Evolución Humana, Burgos, España. AÑO: 15 de Diciembre de 2018.
- Julia en la Onda. “Master Class con Concha Monje”. 13 programas. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: Septiembre a Diciembre de 2018. <https://www.ondacero.es/programas/julia-en-la-onda/audios-podcast/master-class-concha-monje/>
- Carlos III International School (IES). Curso “Mejoras de la Calidad de la Educación y Aplicaciones Innovadoras en Biomedicina”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, España. AÑO: 26 de Noviembre de 2018.
- Semana de la Ciencia. “La Robótica: De Todos y Para Todos”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): IES Hermanos Amorós, Sede Universitaria de Villena de la Universidad Politécnica de Valencia, Alicante, España. AÑO: 23 de Noviembre de 2018.
- Semana de la Ciencia. “¿Podrán los Robots Pensar por sí Mismos? Retos de la Robótica y sus Aplicaciones”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Politécnica de Valencia, Campus de Alcoy, Alicante, España. AÑO: 23 de Noviembre de 2018.
- Conferencia Exponencial de la Asociación Española de la Singularidad. “Curso: Los Avances Científicos Contados por sus Protagonistas. Seminario: Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Centro Universitario La Salle, Madrid, España. AÑO: 22 de Noviembre de 2018.
- Ericsson Innovation Day. “Mesa debate: Women & Innovation”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ericsson Madrid, Madrid, España. AÑO: 13 de Noviembre de 2018.
- Programa Interuniversitario de la Universidad Carlos III de Madrid. Seminario “Las Nuevas Tendencias de la Robótica Inteligente - Plataformas Robóticas Singulares y Aplicaciones Prácticas”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Getafe Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 12 de Noviembre de 2018.
- Principio de Incertidumbre. Canal Extremadura Radio. “El Presente de la Revolución Robótica”. 13 programas. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Extremadura Radio, Extremadura, España. AÑO: 10 de Noviembre de 2018. <http://www.canalextramadura.es/alacarta/radio/audios/principio-de-incertidumbre-el-presente-de-la-revolucion-robotica-101118>
- AULA MAGNA XXII. “Inteligencia Artificial, Big Data, Machine Learning y Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Pontificia Universidad Católica del Perú, Lima, Perú. AÑO: 5-7 Noviembre de 2018.
- Extremadura Digital Day – EDD 2018. “Robótica: Experiencias y Retos Futuros”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Aldealab, Cáceres, España. AÑO: 27 de Octubre de 2018.
- IV Edición de Jornadas de la Ciencia en San Lorenzo de El Escorial. “Robótica: Presente y Futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ateneo Escorialense, San Lorenzo de El Escorial, Madrid, España. AÑO: 22 de Octubre de 2018.
- La Otra Ciencia. La Otra – Telemadrid. “La Otra Ciencia: Robots y Humanos”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Telemadrid, Madrid, España. AÑO: 18 de Octubre de 2018.

<http://www.telemadrid.es/programas/la-otra-ciencia/Ciencia-2-2058714201--20181016112000.html>

- Programa Interuniversitario de la Universidad Carlos III de Madrid. “Desafíos de la Robótica en la Sociedad Contemporánea: Aplicaciones, Posibilidades Tecnológicas y Retos para el Derecho”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid – Puerta Toledo Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 10 de Octubre de 2018.
- Fundación Telefónica. Rueda de Prensa Presentación Exposición “Nosotros, Robots”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Fundación Telefónica, Madrid, España. AÑO: 4 de Octubre de 2018.
- Noche Europea de los Investigadores e Investigadoras. Universidad Carlos III de Madrid. “La I+D+i a Escena”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 28 de Septiembre de 2018.
- Noche Europea de los Investigadores e Investigadoras. Universidad Carlos III de Madrid. “Mesa Redonda: Género y Tecnología”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid - Puerta de Toledo, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 28 de Septiembre de 2018.
- Teatro del Institut Français de Madrid, TIFA18 – Temporada Cultural. “Inteligencia Artificial y Emocional”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Teatro del Institut Français de Madrid, Madrid, España. AÑO: 20 de Septiembre de 2018.
- Mujeres Brillantes JOMA. “Mujer Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Hotel Miguel Ángel, Madrid, España. AÑO: 18 de Septiembre 2018. <https://www.hola.com/sociedad/20180919130044/clara-lago-mujeres-brillan-swarovski/>
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. “Mesa de debate: De la Ingeniería al Cine (en inglés)”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Las Naves, Valencia, España. AÑO: 15 de Septiembre 2018. <http://rosfilmfestival.com/programa/>
- Aquí en la Onda Verano, con Alberto Granados. “¿Cómo será el futuro?”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero, Madrid, España. AÑO: 15 de Agosto de 2018. https://www.ondacero.es/emisoras/comunidad-madrid/madrid/audios-podcast/aqui-en-la-onda-madrid/aqui-en-la-onda-22082018_201808225b7da6430cf28f24b16af624.html
- Especial Movistar+: “Blade Runner – Mundos Replicantes”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Movistar+, Madrid, España. AÑO: 9 de Julio de 2018 (estreno).
- Carlos III International School (IES). Curso “Robotics: Technological and social challenges”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, España. AÑO: 9 de Julio de 2018.
- Cursos de Verano del Escorial organizados por la Universidad Complutense de Madrid. “De robótica también se puede vivir... si eres científica”, dentro del foro de debate “Robótica e inteligencia artificial desde una perspectiva de género”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Escuela de Relaciones Laborales, Madrid, España. AÑO: 3 de Julio de 2018.
- Mesa redonda “Inteligencia artificial, Robótica, Ética y Derecho”. Dentro de la VI Conferencia Internacional de la Cátedra Google sobre Privacidad, Sociedad e Innovación de la Universidad CEU San Pablo. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad CEU San Pablo, Madrid, España. AÑO: 28 de Junio de 2018.
- Seminario de Máster, Programa de Doctorado de Automatica, Robotica e Informatica Industrial de la Universidad Politécnica de Valencia. “Fractional order control applied to soft robotics / Control de orden fraccionario aplicado a robótica blanda”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Politécnica de Valencia, Valencia, España. AÑO: 19-21 de Junio de 2018.

- Curso de Verano organizado por la UDIMA. “Curso de verano sobre Robótica Educativa: Arduino en el Aula”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): UDIMA, Madrid, España. AÑO: 9-29 de Julio de 2018.
- Conferencia Exponencial de la Asociación Española de la Singularidad. “Retos de la robótica y sus aplicaciones”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Colegio Mayor Antonio de Nebrija, Madrid, España. AÑO: 24 de Mayo de 2018.
- Festival Pint of Science España. “La que se avecina... con los robots”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Mar Moe, Madrid, España. AÑO: 15 de Mayo de 2018.
- Europa, Canal 24 horas, TVE. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 4 de Mayo de 2018. <http://www.rtve.es/alacarta/videos/europa/europa-2018-04-05-18/4591419/>
- Día Internacional de las Niñas y la Tecnología, Fundación Orange. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Orange, Madrid, España. AÑO: 26 de Abril de 2018. <https://www.youtube.com/watch?v=C1qPl6hPoFc>
- Aquí en la Onda, Sección Ciencia. “Premio Mujer y Tecnología – Fundación Orange”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero, Madrid, España. AÑO: 12 de Marzo de 2018. http://www.ondacero.es/emisoras/comunidad-madrid/madrid/audios-podcast/aqui-en-la-onda-madrid/aqui-en-la-onda-12032018_201803125aa6d1630cf2398279ff9b5f.html
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “¿Los robots nos dejarán sin trabajo?”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 3 de Marzo de 2018. http://www.cope.es/audios/fin-semana/los-robots-nos-dejaran-sin-trabajo_469689
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. Presentación en COTEC de la 2ª Edición de ROS Film Festival. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COTEC, Madrid, España. AÑO: 24 de Enero de 2018. <http://cotec.es/cotec-impulsa-el-ros-film-festival-primer-concurso-internacional-de-cortos-de-ciencia-ficcion-protagonizados-por-robots/>
- Millennium, TV2, RTVE. “Alma de Robot”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 22 de Enero de 2018.
- ZineZeta: jóvenes programando. Mesa redonda para debatir dos películas proyectadas en el evento: ‘Soy un cyborg’ y ‘Roboethics’. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Matadero de Madrid, Madrid, España. AÑO: 17 de Febrero de 2018.
- Mesa redonda “Cine, Robótica y Educación”. Jornada coordinada por HispaRob dentro de la Semana Europea de la Robótica (ERW2017) para la presentación de la película EVA. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Academia de las Artes y las Ciencias Cinematográficas de España, Madrid, España. AÑO: 21 de Noviembre de 2017.
- Mesa redonda “Presente de la Robótica y la Educación”. Jornada coordinada por HispaRob dentro de la Semana Europea de la Robótica (ERW2017) para la presentación del monográfico “Programación y Robótica Educativa (II)”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Sede Central de GMV, Tres Cantos, Madrid, España. AÑO: 15 de Noviembre de 2017.
- Marca España – Sección Ciencia Cierta, Radio Exterior, RNE. “La Selección Española de Ciencia 2017”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 16 de Octubre de 2017. <http://www.rtve.es/alacarta/audios/marca-espana/marca-espana-seleccion-espanola-ciencia-2017-16-10-17/4257794/>
- Acto entrega Premios QUO-CSIC. “Selección Española de Ciencia”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): CSIC, Madrid, España. AÑO: 3 de Octubre de 2017. <http://www.quo.es/ciencia/seleccion-espanola-de-la-ciencia-2017/concha-monje-cuando-llego-la-crisis-teo-se-quedo-sin-traje>

- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “La Renta Universal y la Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 20 de Mayo de 2017. http://www.cope.es/audios/tertulia-chicos/renta-universal-robotica_360140
- Evento ‘Wonder Woman Tech’, organizado por BEEVA (Centro de Innovación BBVA). LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Centro de Innovación BBVA, Madrid, España. AÑO: 11 de Mayo de 2017.
- Charla TEDx Vitoria Gasteiz: ‘La respuesta está en el brócoli’. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Bilbao, España. AÑO: 8 de Abril de 2017.
- La Aventura del Saber. TVE2. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, España. AÑO: 28 de Marzo de 2017. http://av.eprensa.com/zip_archive/20170328/20170328-La2-2017-03-28-08.46.DVD.mp4
- Hoy en Madrid, con Ely del Valle. Telemadrid. “Sección A Ciencia Cierta”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ondamadrid, España. AÑO: 28 de Marzo de 2017. <http://www.telemadrid.es/audio/hoy-en-madrid-con-ely-del-valle-programa-del-martes-28-de-marzo-de-2017>
- Fallo de Sistema, Radio 3, RTVE. “Cine y Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Elche, España. AÑO: 19 de Marzo de 2017. <http://www.rtve.es/alcarta/audios/fallo-de-sistema/fallo-sistema-259-cine-robotica-ros-film-festival-19-03-17/3947419/>
- Grabación de pieza para lanzamiento de la serie de televisión ‘Incorporated’, producida por Ben Affleck y Matt Damon. Emisión en Canal SyFy de NBCUniversal. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): NBCUniversal, Madrid, España. AÑO: 16 de Marzo de 2017.
- T+: ¿Qué sabemos de los robots? LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Casa América, Madrid, España. AÑO: 13 de Marzo de 2017.
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. Coloquio y jurado. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 10 de Marzo de 2017.
- España, Vuelta y Vuelta. Radio Nacional de España (RNE). “Charla con el periodista Manolo HH sobre robótica y empleo”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 28 de Febrero de 2017. <http://www.rtve.es/alcarta/audios/espana-vuelta-y-vuelta/espana-vuelta-vuelta-28-02-17/3928730/>
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “Botón de la Muerte en los Robots”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 19 de Febrero de 2017. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-cuarta-hora-fin-semana-febrero-2017_109636
- Charla ‘Mamá, quiero ser científica’. Día Internacional de la Mujer y la Niña en la Ciencia. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid, Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2017.
- Antes de que sea tarde, con Ana Usle. Cadena Ser. “Primera Clase de Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 30 de Diciembre de 2016. <http://play.cadenaser.com/audio/001RD010000004403779/>
- TransformARTE. “Charla con el periodista Pablo Ríos sobre tecnologías y futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Estudio TransformARTE, Madrid, España. AÑO: 11 de Diciembre de 2016. https://www.ivoox.com/transformarte-prog-n-8-11-diciembre-2016-audios-mp3_rf_14868697_1.html
- Mesa redonda “El futuro del pensamiento robótico ¿De todos y para todos? La robótica en la educación y la sociedad”. Jornada Robotica HispaRob dentro de la Semana Europea de la

Robótica. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 22 de Noviembre de 2016.

- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “Inteligencia Artificial: La 4ª Revolución Industrial”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 30 de Enero de 2016. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-tercera-hora-fin-semana-enero_56087
- A vivir. Cadena Ser. “Charla con el periodista Javier del Pino sobre la robótica en la sociedad”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 24 de Enero de 2016. http://cadenaser.com/programa/2016/01/22/a_vivir_que_son_dos_dias/1453478095_815866.html
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “Inteligencia Artificial: ¿Podríamos amar a robots?”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 21 de Noviembre de 2015. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-tercera-hora-fin-semana-noviembre_121169
- Instituto de la Mujer y para la Igualdad de Oportunidades, Ministerio de Sanidad, Servicios Sociales e Igualdad. “Las mujeres en el sistema de ciencia y tecnología español”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 18 de Noviembre de 2015.
- Millennium, TV2, RTVE. “El hombre tecnológico”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 17 de Noviembre de 2015. <http://www.rtve.es/alacarta/videos/millennium/millennium-hombre-tecnologico/3365838/-aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD03NjQ5MCZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcml0ZmB3JkZXJDcmI0ZXJpYT1ERVNDJmXvY2FsZT1lcyZtb2RIPSZtb2>
- Entre Probetas, Radio 5, RTVE. “Ponga un robot en su vida”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 11 de Noviembre de 2015. <http://www.rtve.es/alacarta/audios/entre-probetas/entre-probetas-ponga-robot-su-vida-11-11-15/3356878/-aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD0yMTU3MCZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcml0ZmB3JkZXJDcmI0ZXJpYT1ERVNDJmXvY2Fs>
- Carne Cruda, Eldiario.es. “Charla sobre ciencia ficción e inteligencia artificial”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Carne Cruda, Eldiario.es, Madrid, España. AÑO: 21 de Septiembre de 2015. Enlace ya no disponible.
- Noche Europea de los Investigadores. Fundación Madri+d. “Ciencia de Cine – Cine de Ciencia”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Espacio Fundación Telefónica, Madrid, España. AÑO: 25 de Septiembre de 2015.
- El Sol Sale por el Oeste. Canal Extremadura Radio. “Charla sobre robots e inteligencia artificial”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Extremadura Radio, Mérida, España. AÑO: 10 de Agosto de 2015. Enlace ya no disponible.
- RESEARCH LECTURE
TÍTULO: Introduction to Fractional Order Control. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Institut für Robotik und Mechatronik - National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany (DLR), Munich, Germany. AÑO: 18 de Junio de 2015.
- Julia en la Onda. Onda Cero Radio. “Charla con la periodista Julia Otero y la escritora Rosa Montero sobre el libro *El Peso del Corazón*, de Rosa Montero, y los avances de la robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: 13 de Mayo de 2015. Enlace ya no disponible.

- InquietaMENTE – Radio 5 RNE. “Charla con la periodista Esther García Tierno sobre la película *Automata* y los robots en la sociedad”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 20 de Abril de 2015. <http://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/> -
aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD02MjA3MiZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmlRlcj0mb3JkZXJDcmI0ZXJpYT1ERVNDJmX
- Esto me Suena – Las Tardes del Ciudadano García. Radio Nacional de España (RNE). “Charla con los periodistas José Antonio García y David Sierra sobre robots asesinos”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 16 de Abril de 2015. <http://www.rtve.es/alacarta/audios/esto-me-suena-las-tardes-del-ciudadano-garcia/esto-suena-tardes-del-ciudadano-garcia-segunda-hora-16-04-15/3093393/> -
aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP3BicT00Jm1vbnRoRmlsdGVy
- El Mundo – Edición Digital. “Robots para Uso Militar”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Diario El Mundo, Madrid, España. AÑO: 14 de Abril de 2015. <http://www.elmundo.es/ciencia/2015/04/14/552c14fc22601d9a498b4577.html>
- España, Vuelta y Vuelta. Radio Nacional de España (RNE). “Charla con el periodista Manolo HH sobre robótica en el cine y en la actualidad”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 13 de Abril de 2015. <http://www.rtve.es/alacarta/audios/espana-vuelta-y-vuelta/espana-vuelta-vuelta-130415/3087950/> -
aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD02ODA5MSZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmlRlcj0mb3JkZXJDcmI0ZXJpYT1ERVNDJmXvY2FsZT1lcyZl
- La Ventana. Cadena Ser. “Charla con el periodista Carles Francino sobre la película *Automata* y los robots en la actualidad”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 9 de Abril de 2015. Enlace ya no disponible.
- Artesfera. Radio Exterior RNE. “Charla con el periodista Enrique Jacinto sobre la película *Automata* y la robótica en el futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 9 de Abril de 2015. <http://www.rtve.es/alacarta/audios/artesfera/artesfera-diario-padre-primerizo-09-04-15/3081806/> -
aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP3BicT0yJm1vbnRoRmlsdGVyPTQmb3JkZXJDcmI0ZXJpYT1ERVNDJm1vZGw9VE9DJnllYXJGaWx0ZXI
- IES Cervantes de Madrid. “Charla-coloquio - Autómatas, Humanoides, ¿Inteligencia Artificial?”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2015.
- IEEE Control Systems Society. San Diego Section. “Fractional Order Dynamic Systems and Controls – Introduction, Interpretation and Application”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): San Diego, California, EEUU. AÑO: 30 de Septiembre de 2005.
- RESEARCH LECTURE
TÍTULO: Design Methods for Fractional $PI^{\lambda}D^{\mu}$ Controllers. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Center for Self-Organizing and Intelligent System (CSOIS), Utah, EEUU. AÑO: 22 de Septiembre de 2005.

7. PUBLICACIONES DE DIFUSIÓN:

- Libro “Robótica e inteligencia artificial desde una perspectiva de género y de comunicación”. Capítulo “Mujer y STEM”. Cursos de Verano de El Escorial, Universidad Complutense de Madrid, 2018. Pendiente de publicación.
 - Revista Mujer Hoy. “Inteligencia Artificial”. Pendiente de publicación.
 - Portal Amenaza Roboto (América Latina). “Robótica, género y educación”. 10 de Septiembre de 2018. <http://www.amenazaroboto.com/conchamonje>
 - Revista Nobbot. 8 de marzo de 2018. <https://www.nobbot.com/destacados/mujer-y-tecnologia/>
 - Revista Club Renfe. Sección Creadores. Páginas 54-58, Diciembre 2018.
 - Suplemento IDEAS, El País. 30 de Diciembre de 2018.
 - Revista Mía. Sección Mujer Global. “La robótica también es de ellas”. Páginas 6-7, Diciembre 2018.
 - Suplemento S-MODA, El País. Sección La Mirada – Protagonistas. “Proyectos de mujeres para cambiar el mundo”. Páginas 44-61, 17 de Noviembre de 2018. Enlace a publicación online: <https://smoda.elpais.com/moda/19-mujeres-dispuestas-a-cambiar-el-mundo/>
 - Libro “Mujeres que marcan la diferencia. Iniciativas innovadoras TIC creadas por mujeres”. Capítulo “Desarrollando robots para la inspiración humana”. Fundación Cibervoluntarios, 2018. ISBN: 978-84-09-06176-1. <http://innovadorastic.cibervoluntarios.org/wp-content/uploads/2018/11/Libro-Innovadoras-TIC-entero-con-portada.pdf>
8. PRENSA ESCRITA, RADIO Y TELEVISIÓN. APARICIÓN EN NUMEROSOS MEDIOS DE DIFUSIÓN: ABC SOLUCIONES: https://www.abc.es/tecnologia/informatica/soluciones/abci-mujeres-somos-igual-valiosas-y-capaces-hombre-y-encima-parimos-201811190156_noticia.html; EFEfuturo: <https://www.efefuturo.com/tecnologia/humanoides-blandos-convivir-humanos-sin-causarles-dano/>; THE OBJECTIVE: <http://theobjective.com/further/concha-monje-futuro-robotica-espana/>; ESPACIO FUNDACIÓN TELEFÓNICA: <https://espacio.fundaciontelefonica.com/noticia/concha-a-monje/?ide=59779>; HOLA – SOCIEDAD: <https://www.hola.com/sociedad/20180919130044/clara-lago-mujeres-brillan-swarovski/>; RETINA – EL PAÍS: https://retina.elpais.com/retina/2018/06/01/innovacion/1527864610_361883.html; TELEDIARIO TVE (<http://www.rtve.es/alacarta/videos/telediario/telediario-21-horas-14-11-17/4305539/>); REVISTA QUO (<http://www.quo.es/ciencia/los-grandes-desafios-del-siglo-xxi-estan-en-manos-de-estas-12-cientificas>), LA RAZÓN (<http://www.larazon.es/sociedad/la-union-hace-la-ciencia-HC16415174>); EL PAÍS (http://tecnologia.elpais.com/tecnologia/2017/05/31/actualidad/1496241384_736154.html), EL MUNDO (<http://www.elmundo.es/ciencia/2015/04/14/552c14fc22601d9a498b4577.html>), EL DIARIO.ES, EFE, 20 MINUTOS, INNOVASPAIN, MADRID PRESS, OSACA, MADRID+D, COOKING IDEAS, REVISTA “COMUNICACIÓN Y PEDAGOGÍA. PROGRAMACIÓN Y ROBÓTICA EDUCATIVA (II)” (<http://www.centrocp.com/comunicacion-pedagogia-301-302-programacion-robotica-educativa-ii/>), MAGAZINE (UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID) (<http://uc3m-magazine.uc3m.es/index.php/2017/10/30/una-investigadora-de-la-uc3m-en-la-seleccion-espanola-de-ciencia-2017/>), EL SEMANAL 3 (UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID), REVISTA I-3 (UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID), RADIO 5 (RNE), entre otros.
9. COLABORACIÓN CON UNIVERSIDADES Y CENTROS DE INVESTIGACIÓN:
- Colaboración con el BioRobotics Institute – Scuola Superiore Sant’Anna, Pisa, Italia, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.

- Colaboración con el Institut für Robotik und Mechatronik - DLR (National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany), desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.
- Colaboración con la Universidad Estatal de Utah, EE.UU, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.
- Colaboración con la Universidad de Castilla-La Mancha, España, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.
- Colaboración con el Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE, Burdeos, Francia, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo del Control.
- Colaboración con la Universidad de Extremadura, España, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo del Control.

MÉRITOS DE GESTIÓN

1. DIRECTORA DEL CENTER FOR AERONAUTICAL TRAINING AND SERVICES – CATS-UC3M ([HTTP://WWW.ATC.UC3M.ES](http://www.atc.uc3m.es)). CENTRO DE RECIENTE CREACIÓN QUE PRETENDE ACOGER LA DEMANDA DE CONTROLADORES AÉREOS GENERADA POR LA SITUACIÓN ACTUAL DE CAMBIO EN ESTE SECTOR. DESDE 9 DE JULIO DE 2012. EN VIGOR.
2. SECRETARIA DEL DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 24 DE MAYO DE 2011 AL 18 DE MAYO DE 2015.
3. MIEMBRO DE LA JUNTA DE ESCUELA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 31 DE MARZO DE 2008. EN VIGOR.
4. MIEMBRO DE LA COMISIÓN ACADÉMICA DEL MÁSTER EN ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 18 DE JUNIO DE 2012. EN VIGOR.
5. MIEMBRO DE LA COMISIÓN DE EVALUACIÓN DE AYUDAS PARA LA MOVILIDAD DE INVESTIGADORES DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. MAYO 2018.
6. MIEMBRO DEL CONSEJO DE DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 1 DE OCTUBRE DE 2006. EN VIGOR.

OBRAS Y ACTIVIDADES ARTÍSTICAS

1. REVISIÓN CIENTÍFICA DE LA NOVELA “LOS TIEMPOS DEL ODIO” DE ROSA MONTERO. AÑO 2018.

-
2. COROS DE LA CANCIÓN DE LA ARTISTA ROSANA TITULADA 'CON UNA HORA MENOS', INCLUIDA EN EL DISCO 'EN LA MEMORIA DE LA PIEL'. AÑO 2016.
 3. LABORES DE DOCUMENTACIÓN Y ASESORAMIENTO SOBRE TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS PARA EL CORTOMETRAJE 'LA CONCIENCIA DORMIDA'. UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑO 2015. SELECCIONADO EN ROS FILM FESTIVAL 2016.
 4. REALIZACIÓN DE CORTO DE ANIMACIÓN TITULADO 'EL JUEGO DEL ESCONDITE', EN PROCESO DE REGISTRO Y PUBLICACIÓN. AÑO 2015.
 5. MIEMBRO DE LA SOCIEDAD GENERAL DE AUTORES Y EDITORES (SGAE) DESDE 2013 POR LA AUTORÍA DE LA ADAPTACIÓN AL INGLÉS DE LA LETRA DE LA CANCIÓN 'BUENOS DÍAS MUNDO' DE LA CANTANTE ROSANA, PUBLICADA EN SU ÁLBUM '8 LUNAS', EDITADO EN 2013.
 6. CONTRATO CON LA CANTANTE ROSANA POR LA ADAPTACIÓN AL INGLÉS DE LA LETRA DE LA CANCIÓN 'BUENOS DÍAS MUNDO', PUBLICADA EN SU ÁLBUM '8 LUNAS', EDITADO EN 2013.
 7. CONTRATO CON LA PRODUCTORA AUDIOVISUAL USER T38 S.L. PARA REALIZAR LABORES DE DOCUMENTACIÓN Y ASESORAMIENTO SOBRE DISPOSITIVOS Y TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS PARA LA PELÍCULA 'AUTOMATA'. PRODUCTOR Y ACTOR: ANTONIO BANDERAS. DIRECCIÓN Y GUIÓN: GABE IBÁÑEZ. AÑO 2012.



Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA 08/10/2019

Nombre y apellidos	José Eugenio Naranjo Hernández		
Núm. identificación del/de la investigador/a	WoS Researcher ID (*)	P-4979-2017	
	SCOPUS Author ID(*)	7006975919	
	Open Researcher and Contributor ID (ORCID) **	0000-0002-4211-9419	

(*) Al menos uno de los dos es obligatorio

(**) Obligatorio

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad Politécnica de Madrid		
Dpto./Centro	Inteligencia Artificial		
Dirección	INSIA. Ctra. Valencia km. 7, 28031, Madrid, Spain		
Teléfono	+34910678878	E-mail:	joseeugenio.naranjo@upm.es
Categoría profesional	Profesor Titular	From	2007
Palabras clave	Intelligent Transportation Systems Autonomous and connected driving Artificial Intelligence V2X Communications		

A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Doctorado	Universidad	Año
Computer Science and Artificial Intelligence	Universidad Politécnica de Madrid	2005

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica (véanse instrucciones)

Nº Sexenios: 2 (2013)

Artículos JCR Articles: 56

Índice H (WoS): 16

Tesis doctorales dirigidas: 2

Citas totales: 1211

Promedio citas/año (desde 2014): 138

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM (máximo 3500 caracteres, incluyendo espacios en blanco)

José Eugenio Naranjo es Doctor en Informática por la Universidad Politécnica de Madrid e Ingeniero Superior en Informática por la citada Universidad. Cabe destacar su experiencia investigadora, incorporándose a tareas de I+D+i en 1999 al Instituto de Automática Industrial del CSIC, dentro del grupo Autopía, gracias a una beca de incorporación de ingenieros técnicos a equipos de investigación de la CAM. Durante este periodo dedicado exclusivamente a la Investigación, el Prof. Naranjo obtuvo los títulos de Ingeniero Superior en Informática y Doctor Ingeniero en Informática, gracias a los trabajos realizados en numerosos proyectos de I+D+i, financiados mediante convocatoria pública regional, nacional y europea y mediante contratos privados con empresas, en el área de Ingeniería de Sistemas y Automática, trabajando en Sistemas Inteligentes de Transporte, control inteligente y navegación autónoma de vehículos.

Sus líneas de investigación se amplían desde su incorporación a la UPM en 2007 con el trabajo en proyectos de usabilidad y accesibilidad para personas con discapacidad, tanto en el ámbito del transporte como en software en general. Cabe destacar su participación en proyectos del Plan Nacional de Investigación, Redes de excelencia de la Comunidad de Madrid, Plan Avanza o CENIT, siendo además investigador principal de múltiples proyectos como CICYT MESH-ITS - Comunicaciones entre vehículos e infraestructuras (V2V y V2I) basados en redes en malla para sistemas inteligentes de transporte (TRA2009-07505) y

CICYT iVANET - Comunicaciones en malla para vehículos e infraestructuras inteligentes (TRA2010-15645), VICTORIA - Vehicle Initiative Consortium for Transport Operation and Road Inductive Applications (ININTERCONECTA 2013), CICYT ADAS-ROAD Sistema avanzado de asistencia a la conducción para entornos interurbanos (TRA2013-48314-C3-2-R), CICYT CAV- Integración de Sistemas Cooperativos para Vehículos Autónomos en Tráfico Compartido (TRA2016-78886-C3-3-R), CM-SEGVAUTO (2014-2018, 2019-2022) o H2020 AUTOCITS.

Cabe mencionar también que el Prof. Naranjo ha recibido cinco premios en el ámbito de la investigación, 1er Premio a la Investigación en el Campo de la Automoción de los Premios Eduardo Barreiros 2002 y 2014, convocados por la fundación Eduardo Barreiros, Premio CEA – IFAC del Grupo Temático de Robótica a la mejor Tesis Doctoral en Robótica del año 2005, el Premio Extraordinario de Doctorado de la Universidad Politécnica de Madrid, curso 2004-2005 y por último, el premio ActúaUPM 2014 a la mejor idea innovadora para la constitución de empresas de base tecnológica. Además, tiene concedidos 2 sexenios, 2 quinquenios y 5 trienios.

El prof. Naranjo es miembro diversos comités científicos y editoriales, entre los que podemos destacar su faceta como editor de la revista IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, perteneciendo a los comités organizadores de las conferencias más relevantes del sector como la IEEE Intelligent Vehicle Symposium y la IEEE Intelligent Transportation Systems Conference., siendo además miembro de la Sociedad de Sistemas Inteligentes de Transporte de IEEE, ostentando el cargo de Vicepresidente en el Comité Español de IEEE-ITS.

Adicionalmente, el prof. Naranjo pertenece al panel de expertos de la Comisión Europea para el área de ICT for Transport y GNSS-Galileo, prestando servicios como evaluador y revisor de proyectos europeos desde 2007 hasta la actualidad, tanto en FP7 como en el H2020.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES *(ordenados por tipología)*

C.1. Publicaciones

1 José Eugenio Naranjo; Alberto Díaz; Edgar Talavera. A Review of Security Aspects in Vehicular Ad-Hoc Networks. IEEE Access. 2019.

2 José Javier Anaya; José Eugenio Naranjo; María Calderón; Felipe Jiménez; Ignacio Soto. Reducing Unnecessary Alerts in Pedestrian Protection Systems Based on P2V Communications. Electronics. 8 – 3600, 2019

3 José Luis Rivera; Manuel Anguita; Felipe Jiménez; José Eugenio Naranjo. IEEE Intelligent Transportation Systems Magazine. Automation Kit for Dual-Mode Military Unmanned Ground Vehicle for Surveillance Missions. 20/11/2018.

4 Trinidad Ruiz; María José Hernández; Elisa Pérez; Francisco Serradilla; Sofía Sánchez; José Eugenio Naranjo; Felipe Jiménez. Communications and Driver Monitoring Aids for Fostering SAE Level-4 Road Vehicles Automation. Electronics. 7 - 228, 2018.

5 Edgar Talavera; Alberto Díaz-Álvarez; Felipe Jiménez; José E. Naranjo. Impact on Congestion and Fuel Consumption of a Cooperative Adaptive Cruise Control System with Lane-Level Position Estimation. Energies. 2018, 11, 194, pp. 1 - 17. Suiza CLAVE: R SCIMDPI, 2018.

6 Edgar Talavera; José J. Anaya; Oscar Gómez; Felipe Jiménez and José E. Naranjo. Performance Comparison of Geobroadcast Strategies for Winding Roads. Electronics. 2018, 7, 32, pp. 1 - 15. Suiza CLAVE: R SCIMDPI, 2018.

8 Jose E. Naranjo; Felipe Jiménez; Miguel Clavijo; Oscar Gómez. Guiado de vehículos autónomos mediante LIDAR 3D siguiendo un elemento de. Dyna. 92, pp. 327 - 332. España CLAVE: R SCIDYNA, 2017.

9 Felipe Jiménez Alonso; Sergio Monzón; José Eugenio Naranjo Hernández. Definition of an Enhanced Map-Matching Algorithm for Urban Environments with Poor GNSS Signal Quality. Sensors. 16 - 193, pp. 1 - 14. MDPI, 2016.

10 Felipe Jiménez Alonso; José Eugenio Naranjo Hernández; Francisco Serradilla García; Elisa María Pérez moreno; María José Hernández Lloreda; Trinidad Ruiz Gallego. Intravehicular, Short- and Long-Range Communication Information Fusion for Intravehicular, Short- and Long-Range. Sensors. 16 - 31, pp. 1 - 15. MDPI, 2016.

C.2. Proyectos

1 Proyecto: SEGVAUTO 4.0. Investigador Principal: José Eugenio Naranjo Hernández. Entidad Financiadora: Comunidad de Madrid. Duración: 2019-2022.

2 Proyecto: TUNNELAD Tunnel Autonomous Driving. Investigador Principal: José Eugenio Naranjo. Entidad Financiadora: Retos 2017 RTC-2017-6382-4 Tipo de entidad: Agencia Estatal. Duración: 02/07/2018 - 01/07/2021.

3 Proyecto: CAV- Integración de Sistemas Cooperativos para Vehículos Autónomos en Tráfico Compartido. Investigador Principal: José Eugenio Naranjo y Felipe Jiménez. Entidad Financiadora: DESARROLLO E INNOVACIÓN ORIENTADA A LOS RETOS DE LA SOCIEDAD. TRA2016-78886-C3-3-R. PROGRAMA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN. Duración: 2017-2020.

4 Proyecto: C-ROADS. Investigador Principal: Felipe Jiménez. Entidad financiadora: INEA/CEF/TRAN/M2016/1362448. Action No: 2016-ES-TM-0272-S. Duración: 2017-2020.

5 Proyecto: AUTOCITS, Regulation Study in the Adoption of the autonomous driving in the European Urban Nodes. Investigador Principal: José Eugenio Naranjo. Entidad Financiadora: INEA/CEF/TRAN/M2015/1143746. Action No: 2015-EU-TM-0243-S. Duración: 2016-2019.

6 Proyecto: Drive-by-wire para el teleguiado de vehículos convencionales en misión de prospección (REMOTE-DRIVE). Investigador Principal: Felipe Jiménez. Entidad financiadora: Ministerio de Defensa. Programa COINCIDENTE. Duración: 2015-2017

7 Proyecto: SEGVAUTO-TRIES: Seguridad de los vehículos Automóviles, por un Transporte Inteligente, eficiente y seguro. Investigador Principal: José Eugenio Naranjo Hernández. Entidad Financiadora: Comunidad de Madrid. Duración: 2014-2018.

8 Proyecto: ADAS-ROADS: Sistema avanzado de asistencia a la conducción para entornos interurbanos. Sistemas de comunicación, modelado y actuación. Investgador Principal: José Eugenio Naranjo Hernández y Felipe Jiménez Alonso. Entidad Financiadora: CICYT Retos. TRA2013-48314-C3-2-R. Duración: 2014-2017

9 Proyecto: CICYT iVANET - Comunicaciones en malla para vehículos e infraestructuras inteligentes. Investigador Principal: José Eugenio Naranjo. Entidad Financiadora: CICYT TRA2010-15645. Duración: 2011-2014

10 Proyecto: Comunicaciones entre Vehículos e Infraestructuras (V2V y V2I) basados en Redes en Malla para Sistemas Inteligentes de Transporte (MESH-ITS). Investigador Principal: José Eugenio Naranjo. Entidad financiadora: CICYT TRA2009-07505. Duración: 2010-2011.

C.4. Patentes

INVENTORES/AS (p.o. de firma): F. Jiménez, J.E. Naranjo, M. González, O. Gómez

TÍTULO: Equipo para controlar automáticamente la dirección de un vehículo

Nº DE SOLICITUD: P201330627 PAÍS DE PRIORIDAD: FECHA DE PRIORIDAD:
2013

ENTIDAD TITULAR: Universidad Politécnica de Madrid

PAÍSES A LOS QUE SE HA EXTENDIDO: España

C.5, C.6, C.7... Otros Méritos

Cargos académicos

UPM – ETSISI: Coordinador de Máster 01/09/2015 – actualidad.

UPM – ETSISI: Secretario Académico Departamento de 28/04/2009 - 30/04/2012.

UPM – ETSISI: Subdirector de Calidad Institucional 20/11/2008 - 28/04/2009.

UPM – ETSISI: Adjunto a la dirección para Calidad 15/07/2008 - 20/11/2008.

Cargos en sociedades científicas

Secretary/Trasurer. IEEE ITS Society, Spanish Chapter. 2015 –2016.

Vice-presidente IEEE ITS Society, Spanish Chapter. 2018 – actualidad.

Comités científicos, técnicos y/o asesores

1. Panel de evaluación de proyectos Nacionales. ANEP, 2018.
2. Panel de evaluación de proyectos H2020. European GNSS Agency. H2020-Galileo-2019. Mayo, 2019.
3. Panel de evaluación de proyectos Nacionales. Agencia Francesa de Investigación. Intelligent Transport. 2015, 2016,2018, 2019
4. Panel de evaluación de proyectos nacionales. Deutsche Forschungsgemeinschaft - German Research Foundation,2018.
5. Panel de evaluación de proyectos H2020. European GNSS Agency. H2020-Galileo-2017. Junio, 2017.
6. Panel de evaluación de proyectos H2020. Comisión Europea INEA. H2020-Green Vehicles 2017. Febrero 2017.
7. Panel de evaluación de proyectos Nacionales. Agencia Chilena de Investigación. Intelligent Transport. 2016.
8. Panel de evaluación de proyectos Nacionales. Agencia Polaca de Investigación. Intelligent Transport. 2017.
9. Panel de evaluación de proyectos Nacionales. Departamento de Transportes de California (CALTRANS), USA. Intelligent Transport. 2016.
10. Panel de evaluación de proyectos H2020. European GNSS Agency. H2020-Galileo-2015. Junio, 2015.

DATOS PERSONALES		Fecha del CVA	
Nombre y apellidos		01/03/20	
Ángela María Ribeiro Seijas			
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	L-3519-2014 (WoS)	
	Código Orcid	0000-0001-5807-8132	

Situación profesional actual

Organismo	Consejo Superior de Investigaciones Científicas		
Dpto./Centro	Centro de Automática y Robótica (antes Instituto de Automática Industrial)		
Dirección	N-III Km. 22,8 La Poveda - Arganda del Rey		
Teléfono	918711900	correo electrónico	angela.ribeiro@csic.es
Categoría profesional	Investigador (IC)	Fecha inicio	1/01/1990
Espec. cód. UNESCO	120304, 120306, 120315, 120399		
Palabras clave	Inteligencia Artificial. Sistemas multiagentes. Sistemas de Ayuda a la Toma de Decisiones		

Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Lcda. C. Físicas	Universidad Complutense De Madrid	1984
Grado C. Físicas	Universidad Complutense De Madrid	1985
Doctora C. Físicas	Universidad Complutense De Madrid	1988

Indicadores generales de calidad de la producción científica**TOTAL ARTÍCULOS EN REVISTA SCI: 51**

Divididos por cuartiles en:

Nº de publicaciones SCI en el primer cuartil (Alto): 34Nº de publicaciones SCI en el segundo y tercer cuartil (Medio): 14Nº de publicaciones SCI en el cuarto cuartil (Bajo): 3**Índice h (Scopus): 22 / 1.749 citas**• **PATENTES: 4** Patentes (2 concedidas y 2 presentadas) y **1** Transferencia industrial importante• **SOCIA FUNDADORA DE LA EMPRESA DE BASE TECNOLÓGICA** - Agrotei Soluciones• **PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN: 32****Como IP: 11**Plan Nacional/Estatad: nº proyectos: **6****Otros nacionales: 2**Internacionales: nº de proyectos: **3****Como participante:** Convocatorias Públicas Nacionales e Internacionales: nº proyectos: **22**• **CONTRATOS CON EMPRESAS: 10****Como IP: 3** (incluye 1 contrato en proyecto CENIT de más de 500.000 euros para el CAR-CSIC)**Como participante:** nº de contratos: **8**• **TOTAL ARTÍCULOS EN REVISTA NO-SCI: 18**• **TOTAL LIBROS EDITADOS Y CAPÍTULOS EN LIBROS POR INVITACIÓN: 10**• **TOTAL INFORMES TÉCNICOS: 52**

• GESTIÓN DE I+D+I Y PARTICIPACIÓN EN COMITÉS CIENTÍFICOS, TÉCNICOS Y/O ASESORES: 32 actividades

Incluyen la **participación** en los **Comités Asesores** (3) de los **Premios Fundación BBVA Fronteras del Conocimiento en las ediciones de 2013, 2014 y 2017**, en el área de Tecnologías de la Información y las Comunicaciones, y la **participación** en 2015 en la **Comisión de Evaluación** de las **Ayudas Fundación BBVA a Investigadores y Creadores Culturales**; área de Tecnologías de la Información y la Comunicación, Otras Ingenierías y Arquitectura. Asimismo seleccionada como **evaluador experto** para proyectos europeos (**call H2020-FETOPEN en 2016, 2017 y 2019**). **Comité de evaluación (2010) de la agencia holandesa** de financiación para la investigación en ciencias aplicada (Technology Foundation STW).

• COEDITORIA JEFE DE LA REVISTA SCI en el 1er CUARTIL: COMPUTERS AND ELECTRONICS IN AGRICULTURE. Editora Jefe desde mayo de 2016 con contrato remunerado con la editorial Elsevier <https://www.journals.elsevier.com/computers-and-electronics-in-agriculture>**• TOTAL TRABAJOS PRESENTADOS EN CONGRESOS NACIONALES E INTERNACIONALES: 143**

ISI – Proceeding (congresos de especial relevancia, lista ISI-Thomson): 21

Actas con ISBN: 70

Congresos con actas sin ISBN: 51

• CONFERENCIAS INVITADAS Y MESAS REDONDAS: 22**• TOTAL DIRECCIÓN DE TESIS DOCTORALES, FIN DE MÁSTER, ETC.: 49**

Tesis doctorales: nº de tesis dirigidas: **9**

Tesis fin de máster dirigidas: **14**

Trabajos DEA dirigidos: **5**

Trabajos Fin de Carrera dirigidos: **21**

• DOCENCIA DE POSGRADO Y ESPECIALIZACIÓN

- **Colaboración** con un total de **6 departamentos de Escuelas o Facultades** de **4 Universidades** diferentes (UPM, UAH, UTP, UCM) para impartir cursos de posgrado y de especialización.

- **Cursos Posgrado: 44**

- **Cursos de Especialización: 9**

- **Avalista** (área de percepción) del **Programa Oficial de Postgrado en Automática y Robótica (Doctorado)**. Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales. **Universidad Politécnica de Madrid**

-
- Miembro de la Comisión de Área de Ciencia y Tecnologías Físicas del CSIC (desde julio de 2008 a abril de 2012).
 - Representante nombrada por el CSIC en la Comisión Gestora establecida en el Protocolo de Colaboración suscrito el 16 de octubre de 2007 entre el CSIC y la UPM para la creación de Centros Científico-Tecnológicos Conjuntos. Creación del Centro de Automática y Robótica en 2010.
 - Jefe del Departamento de Sistemas del Instituto de Automática Industrial -CSIC (desde enero de 2007 a octubre de 2010).
 - Jefe de la Unidad de Investigación (Departamento) de Percepción Artificial del Centro de Automática y Robótica (CSIC-UPM) desde octubre de 2010 a febrero de 2018.
 - Vicepresidenta Adjunta de Transferencia del Conocimiento del CSIC desde el 15 de febrero de 2018.