



Francisco Martín Rico

Generado desde: Universidad Rey Juan Carlos

Fecha del documento: 06/12/2018

v 1.4.0

7426af55e7d993f8e3bec439184c8b02

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en <http://cvn.fecyt.es/>

**Francisco Martín Rico**

Apellidos: Martín Rico
Nombre: Francisco
DNI: 75232112D
Fecha de nacimiento: 21/02/1979
Sexo: Hombre
Nacionalidad: España
País de nacimiento: España
Provincia de contacto: Madrid
Dirección de contacto: CL Martín Luther King, 54 - P. 9 - 2º A
Código postal: 28922
País de contacto: España
Ciudad de contacto: Alcorcón
Teléfono fijo: 914988533
Fax: 916115980
Correo electrónico: francisco.rico@urjc.es

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad Rey Juan Carlos
Departamento: Universidad Rey Juan Carlos, Universidad Rey Juan Carlos
Categoría profesional: Profesor Contratado Doctor **Gestión docente (Sí/No):** No
Fecha de inicio: 21/11/2014
Modalidad de contrato: Contrato laboral indefinido **Régimen de dedicación:** Tiempo completo
Funciones desempeñadas: Profesor Contratado Doctor
Identificar palabras clave: Robótica; Robótica; Robótica

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1		Titular de Universidad interino	03/03/2009
2	Universidad Rey Juan Carlos	Profesor Titular de Universidad Interino	27/02/2009
3	Universidad Rey Juan Carlos	Becario	01/10/2008
4		Ayudante	09/10/2003
5	Telefónica I+D	Experto IA	01/09/2002
6	Universidad Rey Juan Carlos	Becario	01/05/2001
7	Universidad Rey Juan Carlos	Profesor Contratado Doctor	21/11/2015

1



Categoría profesional: Titular de Universidad interino

Fecha de inicio-fin: 03/03/2009 - 20/11/2014

Modalidad de contrato: Interino/a

Gestión docente (Sí/No): No

Duración: 5 años - 8 meses - 17 días

2 Entidad empleadora: Universidad Rey Juan Carlos

Categoría profesional: Profesor Titular de Universidad Interino

Fecha de inicio-fin: 27/02/2009 - 19/12/2013

Modalidad de contrato: Interino/a

Gestión docente (Sí/No): No

Duración: 4 años - 9 meses - 22 días

3 Entidad empleadora: Universidad Rey Juan Carlos

Ciudad entidad empleadora: España

Categoría profesional: Becario

Fecha de inicio-fin: 01/10/2008 - 02/03/2009

Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal

Gestión docente (Sí/No): No

Duración: 5 meses - 1 día

4 Categoría profesional: Ayudante

Fecha de inicio-fin: 09/10/2003 - 30/09/2008

Modalidad de contrato: Interino/a

Gestión docente (Sí/No): No

Duración: 4 años - 11 meses - 21 días

5 Entidad empleadora: Telefónica I+D

Categoría profesional: Experto IA

Fecha de inicio-fin: 01/09/2002 - 30/04/2003

Modalidad de contrato: Interino/a

Gestión docente (Sí/No): No

Duración: 8 meses

6 Entidad empleadora: Universidad Rey Juan Carlos

Categoría profesional: Becario

Fecha de inicio-fin: 01/05/2001 - 30/09/2002

Modalidad de contrato: Interino/a

Gestión docente (Sí/No): No

Duración: 1 año - 5 meses

7 Entidad empleadora: Universidad Rey Juan Carlos

Departamento: Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Telecomunicaciones

Ciudad entidad empleadora: España

Categoría profesional: Profesor Contratado Doctor

Fecha de inicio: 21/11/2015

Modalidad de contrato: Contrato laboral indefinido

Gestión docente (Sí/No): No



Formación académica recibida

Titulación universitaria

Estudios de 1º y 2º ciclo, y antiguos ciclos (Licenciados, Diplomados, Ingenieros Superiores, Ingenieros Técnicos, Arquitectos)

- 1 **Nombre del título:** Ingeniero en Informática
Entidad de titulación: Universidad Rey Juan Carlos
Fecha de titulación: 01/09/2002
Título homologado: No
- 2 **Nombre del título:** Ingeniero Técnico en Informática de Sistemas
Entidad de titulación: Universidad Rey Juan Carlos
Fecha de titulación: 01/09/2000
Título homologado: No

Doctorados

Programa de doctorado: Control, visión y robótica
Entidad de titulación: Universidad Rey Juan Carlos
Fecha de titulación: 04/09/2008
Doctorado Europeo: No
Título de la tesis: Aportaciones a la auto-localización de robots autónomos con patas
Director/a de tesis: Vicente Matellán Olivera
Mención de calidad: Si
Premio extraordinario doctor: No
Título homologado: Si

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Inglés		C1	B1	B1	C1

Actividad docente



Formación académica impartida

- 1** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Informática On-Line - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/09/2012 **Fecha de finalización:** 20/12/2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 2** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Gestión + Licenciatura en Administración y Dirección de Empresas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/09/2012 **Fecha de finalización:** 20/12/2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 3** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/09/2012 **Fecha de finalización:** 20/12/2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 4** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Fecha de inicio: 08/01/2012 **Fecha de finalización:** 20/05/2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 5** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Gestión - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 08/01/2012 **Fecha de finalización:** 20/05/2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 6** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 08/01/2012 **Fecha de finalización:** 20/05/2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 7** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 08/01/2012 **Fecha de finalización:** 20/05/2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 8** **Nombre de la asignatura/curso:** Prácticas del Desarrollo de Sistemas Software - Master de Sistemas Telemáticos e Informáticos
Fecha de inicio: 08/01/2012 **Fecha de finalización:** 20/05/2012



Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

- 9 Nombre de la asignatura/curso:** Grado en Ingeniería de Telecomunicaciones - REDES DE ORDENADORES MOVILES
Fecha de inicio: 01/09/2011 **Fecha de finalización:** 20/12/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 10 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Gestión + Licenciatura en Administración y Dirección de Empresas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/09/2011 **Fecha de finalización:** 20/12/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 11 Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería de Telecomunicaciones - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/09/2011 **Fecha de finalización:** 20/12/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 12 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Informática On-Line - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/09/2011 **Fecha de finalización:** 20/09/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 13 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Fecha de inicio: 08/01/2011 **Fecha de finalización:** 20/05/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 14 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones (Inglés) - SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Fecha de inicio: 08/01/2011 **Fecha de finalización:** 20/05/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 15 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Geestión - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 08/01/2011 **Fecha de finalización:** 20/05/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos



- 16** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - ROBOTICA
Fecha de inicio: 08/01/2011 **Fecha de finalización:** 20/05/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 17** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 08/01/2011 **Fecha de finalización:** 20/05/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 18** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 08/01/2011 **Fecha de finalización:** 20/05/2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 19** **Nombre de la asignatura/curso:** ITI Sistemas (Tarde) - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 23/01/2010 **Fecha de finalización:** 23/05/2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos
- 20** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - ROBOTICA
Fecha de inicio: 25/01/2010 **Fecha de finalización:** 22/05/2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 21** **Nombre de la asignatura/curso:** Grado en Comunicación Audiovisual - NUEVAS TECNOLOGIAS DE LOS MEDIOS AUDIOVISUALES
Fecha de inicio: 08/01/2010 **Fecha de finalización:** 20/05/2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 22** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Fecha de inicio: 08/01/2010 **Fecha de finalización:** 20/05/2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 23** **Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería Informática - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 21/09/2009 **Fecha de finalización:** 23/01/2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos



- 24** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Informática On-Line - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/09/2009 **Fecha de finalización:** 20/12/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 25** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas + Licenciatura en Administración y Dirección de Empresas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/09/2009 **Fecha de finalización:** 20/12/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 26** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - INFRAESTRUCTURAS DE REDES
Fecha de inicio: 01/03/2009 **Fecha de finalización:** 30/06/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos
- 27** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Fecha de inicio: 01/03/2009 **Fecha de finalización:** 30/06/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 28** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/03/2009 **Fecha de finalización:** 30/06/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos
- 29** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Fecha de inicio: 23/01/2009 **Fecha de finalización:** 01/06/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 30** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Informática - ARQUITECTURA DE REDES DE ORDENADORES
Fecha de inicio: 01/10/2008 **Fecha de finalización:** 28/02/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos
- 31** **Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería Informática - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/10/2008 **Fecha de finalización:** 28/02/2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos



Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos

- 32 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/03/2008 **Fecha de finalización:** 30/06/2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 33 Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería Informática - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/10/2007 **Fecha de finalización:** 31/03/2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 34 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - ARQUITECTURA DE REDES DE ORDENADORES
Fecha de inicio: 01/10/2007 **Fecha de finalización:** 29/02/2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos
- 35 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/10/2007 **Fecha de finalización:** 29/02/2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Facultad de Ciencias Sociales
- 36 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/10/2007 **Fecha de finalización:** 28/02/2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 37 Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería Informática - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/10/2007 **Fecha de finalización:** 28/02/2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
- 38 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Gestión - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/03/2006 **Fecha de finalización:** 31/07/2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Horas
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología



- 39** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/03/2006 **Fecha de finalización:** 31/07/2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 40** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Informática - DISEÑO Y ADMINISTRACION DE SISTEMAS Y REDES
Fecha de inicio: 01/02/2006 **Fecha de finalización:** 31/07/2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 41** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Telecomunicaciones - ARQUITECTURA DE REDES DE ORDENADORES
Fecha de inicio: 01/10/2005 **Fecha de finalización:** 28/02/2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos
- 42** **Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería Informática - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/10/2005 **Fecha de finalización:** 28/02/2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 43** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/03/2005 **Fecha de finalización:** 31/07/2005
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 44** **Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería Informática - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/03/2005 **Fecha de finalización:** 31/07/2005
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 45** **Nombre de la asignatura/curso:** Libre Elección Ingeniería Informática - INTRODUCCION A LA ROBOTICA
Fecha de inicio: 01/03/2005 **Fecha de finalización:** 31/07/2005
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología



- 46** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica en Informática de Gestión - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/02/2005 **Fecha de finalización:** 30/06/2005
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 47** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - AMPLIACION DE SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/10/2004 **Fecha de finalización:** 31/01/2005
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 48** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/03/2004 **Fecha de finalización:** 31/07/2004
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 49** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería Técnica de Informática de Sistemas - AMPLIACION DE SISTEMAS OPERATIVOS
Fecha de inicio: 01/10/2003 **Fecha de finalización:** 31/01/2004
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
- 50** **Nombre de la asignatura/curso:** Licenciatura Periodismo - INFORMATICA BASICA
Fecha de inicio: 01/10/2003 **Fecha de finalización:** 31/01/2004
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Facultad, instituto, centro: Universidad Rey Juan Carlos

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Localización del robot AIBO mediante técnicas markovianas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Jose María Cañas Plaza
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Alumno/a: David Méndez Carmona
Calificación obtenida: 10
Fecha de defensa: 02/2006
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No



- 2 Título del trabajo:** Navegación global utilizando el método del grafo de visibilidad
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Jose María Cañas Plaza
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Alumno/a: Alejandro López Romero
Calificación obtenida: 9
Fecha de defensa: 24/02/2005
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 3 Título del trabajo:** Sistema de seguimiento basado en visión para el robot Aibo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Alumno/a: Pablo Montero Novoa
Calificación obtenida: Matrícula de Honor
Fecha de defensa: 19/09/2004
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No

Experiencia científica y tecnológica

Actividad científica o tecnológica

Proyectos de I+D+i financiados en convocatorias competitivas de Administraciones o entidades públicas y privadas

- 1 Nombre del proyecto:** Retorno al hogar: Sistema de mejora de la autonomía de personas con daño cerebral adquirido y dependientes en su integración en la sociedad
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: TIN2016-76515-R
Fecha de inicio-fin: 01/01/2017 - 31/12/2019 **Duración:** 3 años
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 2 Nombre del proyecto:** SIRMAVED: Development of a comprehensive monitoring and interactive robotic system for people with acquired brain damage and dependent people
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Nº de investigadores/as: 6
Cód. según financiadora: DPI2013-40534-R
Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2016 **Duración:** 4 años
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 3 Nombre del proyecto:** Roboterapia en Demencia
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos



Nº de investigadores/as: 5

Cód. según financiadora: PI10/02567

Fecha de inicio-fin: 01/01/2011 - 31/12/2013

Duración: 3 años

Régimen de dedicación: Tiempo completo

4 Nombre del proyecto: Robots de servicios para la calidad de vida de los ciudadanos en áreas metropolitanas.Robocity2030-II

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

Nº de investigadores/as: 8

Cód. según financiadora: 2010/00109/001

Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 31/12/2013

Duración: 4 años

Régimen de dedicación: Tiempo completo

5 Nombre del proyecto: Generación de comportamientos cooperantes en Grupos de Robots móviles

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

Nº de investigadores/as: 6

Cód. según financiadora: DPI2007-66556-C03-01

Fecha de inicio-fin: 01/10/2007 - 03/08/2010

Duración: 2 años - 10 meses - 2 días

Régimen de dedicación: Tiempo completo

6 Nombre del proyecto: RoboCity 2030

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

Nº de investigadores/as: 4

Cód. según financiadora: S-0505/DPI/0176

Fecha de inicio-fin: 01/01/2006 - 31/12/2009

Duración: 4 años

Régimen de dedicación: Tiempo completo

7 Nombre del proyecto: MAVROM: Mecanismos de Atención visual en robots móviles

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

Nº de investigadores/as: 6

Cód. según financiadora: URJC-CM-2007-CET-1694

Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 31/12/2008

Duración: 1 año

Régimen de dedicación: Tiempo completo

8 Nombre del proyecto: Robocampeones 2007

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

Nº de investigadores/as: 4

Cód. según financiadora: CCT005-06-00275

Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 31/12/2007

Duración: 1 año

Régimen de dedicación: Tiempo completo



- 9** **Nombre del proyecto:** AC RACE: Arquitectura para el control de robots autónomos cooperantes basada en esquemas
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Nº de investigadores/as: 8
Cód. según financiadora: DPI2004-07993-C03-01
Fecha de inicio-fin: 13/12/2004 - 13/12/2007 **Duración:** 3 años
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 10** **Nombre del proyecto:** Robocampeones 2005
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: 675963C2/CCT001-04-00121
Fecha de inicio-fin: 01/01/2005 - 31/12/2005 **Duración:** 1 año
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 11** **Nombre del proyecto:** Robocampeones 2005
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Nº de investigadores/as: 6
Fecha de inicio-fin: 23/12/2004 - 22/12/2005 **Duración:** 1 año
- 12** **Nombre del proyecto:** Robocampeones 2004
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: DIR2003-10282-E
Fecha de inicio-fin: 01/01/2004 - 31/12/2004 **Duración:** 1 año
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 13** **Nombre del proyecto:** Robocampeones
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Nº de investigadores/as: 6
Fecha de inicio-fin: 23/12/2003 - 22/12/2004 **Duración:** 1 año
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 14** **Nombre del proyecto:** Modulo verificador facial para Visor Base
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Nº de investigadores/as: 2
Fecha de inicio-fin: 01/01/2000 - 30/06/2002 **Duración:** 2 años - 6 meses
Régimen de dedicación: Tiempo completo



Contratos, convenios o proyectos de I+D+i no competitivos con Administraciones o entidades públicas o privadas

- 1** **Nombre del proyecto:** "Deep learning aplicado a la robótica aérea"
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Martín Rico
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
AERONAUTICA INDUSTRIAL Y DESARROLLO DE SISTEMAS S.L.
Fecha de inicio: 11/06/2018 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 30.000 €
- 2** **Nombre del proyecto:** "Deep learning aplicado a la robótica aérea"
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Martín Rico
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
AERONAUTICA INDUSTRIAL Y DESARROLLO DE SISTEMAS S.L.
Fecha de inicio: 11/06/2018 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 30.000 €
- 3** **Nombre del proyecto:** Desarrollo de inteligencia artificial en robots aplicados al tratamiento del Alzheimer y la demencia
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Martín Rico; Juan González Gómez
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
DATAHACK
Fecha de inicio: 23/05/2018 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 17.805 €
- 4** **Nombre del proyecto:** Robototerapia Asistencial
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Martín Rico
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
CLECE, S.A.
Fecha de inicio: 15/12/2015 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 40.746,71 €



- 5** **Nombre del proyecto:** Robototerapia Asistencial
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Martín Rico
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: CLECE, S.A.
Fecha de inicio: 15/12/2015 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 40.746,71 €
- 6** **Nombre del proyecto:** Aplicación de robots en terapias de enfermos de Alzheimer (Adenda)
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Martín Rico
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: URJC F308AD
Fecha de inicio: 01/08/2011 **Duración:** 5 meses
- 7** **Nombre del proyecto:** Desarrollo Aplicación RoboLinux 2.0
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jose María Cañas Plaza
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Prodel, S.A.
Fecha de inicio: 01/04/2011 **Duración:** 6 meses
Cuantía total: 8.400 €
- 8** **Nombre del proyecto:** Licencia de uso y curso del software BICA para programación de robot nao
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jose María Cañas Plaza
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: SATEC
Fecha de inicio: 01/04/2011 **Duración:** 3 meses
Cuantía total: 2.800 €
- 9** **Nombre del proyecto:** Aplicación de robots a la terapia aplicada a enfermos de Alzheimer
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Martín Rico
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:



Fundación Ciencias Sociales y Mundo Med.

Cód. según financiadora: URJC F-308

Fecha de inicio: 12/07/2010

Cuantía total: 13.750 €

Duración: 6 meses

10 Nombre del proyecto: Sistema de sensorización y monitorización de inclinación para monumentos

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Otros

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jose María Cañas Plaza

Nº de investigadores/as: 5

Fecha de inicio: 05/11/2007

Duración: 7 meses

11 Nombre del proyecto: Posicionamiento de cámaras móviles para anotación avanzada de secuencias de video en sucursales bancarias mediante la obtención de imágenes de primeros planos

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Otros

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jose María Cañas Plaza

Nº de investigadores/as: 6

Fecha de inicio: 02/07/2007

Duración: 6 meses

12 Nombre del proyecto: Aplicaciones de la robótica móvil a la publicidad y el entretenimiento

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jose María Cañas Plaza; Vicente Matellán Olivera

Nº de investigadores/as: 4

Cód. según financiadora: M337

Fecha de inicio: 06/07/2006

Duración: 6 días

13 Nombre del proyecto: Desarrollo y Mantenimiento de Aplicaciones Libres dentro de la Comunidad Morfeo

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALMO

Nº de investigadores/as: 7

Fecha de inicio: 01/10/2005

Duración: 9 meses



Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1 Octree-based localization using RGB-D data for indoor robots. Engineering Applications of Artificial Intelligence. 77, pp. 177 - 185. (Reino Unido): 01/01/2019. ISSN 0952-1976
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.engappai.2018.10.002>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4
- 2 Neural Networks for Recognizing Human Activities in Home-like Environments. Integrated Computer-Aided Engineering. (Holanda): 10/09/2018. ISSN 1069-2509
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 3
- 3 HiMoP: A three-components architecture to create more human-acceptable social-assistive robots. Cognitive Processing. 19/2, pp. 233 - 244. (Alemania): 01/05/2018. ISSN 1612-4782
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10339-017-0850-5>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4
- 4 Quantitative analysis of security in distributed robotic frameworks. Robotics and Autonomous Systems. 100, pp. 95. (Holanda): 01/02/2018. ISSN 0921-8890
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2017.11.002>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 3
- 5 Benchmark Dataset for Evaluation of Range-Based People Tracker Classifiers in Mobile Robots. Frontiers. 11/72, pp. 1 - 5. (Estados Unidos de América): 15/01/2018. ISSN 0160-9009
DOI: 10.3389/fnbot.2017.00072
PMID: 29379431
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 6
- 6 Social robots in advanced dementia. Frontiers in Aging Neuroscience. 07/05/2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4
- 7 Active Visual Perception for Humanoid Robots. International Journal of Humanoid Robotics. 12, (Singapur): 02/03/2015. ISSN 0219-8436
DOI: 10.1142/S0219843615500097
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 3



- 8** Multi-modal Active Visual Perception System for SPL Player Robot. Advances in Intelligent Systems and Computing. 252, 01/01/2014. ISSN 2194-5357
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 1
- 9** Robototherapy in dementia: Pilot study. Alzheimer's and Dementia. 9/4, (Holanda): 01/10/2013. ISSN 1552-5260
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 1
- 10** RoboTherapy with dementia patients. International Journal of Advanced Robotic Systems. (Austria): 25/01/2013. ISSN 1729-8806
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 5
- 11** Robots in Therapy for Dementia Patients. Journal Of Physical Agents. 10/01/2013. ISSN 1888-0258
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 8
- 12** Portable autonomous walk calibration for 4-legged robots. Applied Intelligence. 2012/36, (Holanda): 01/12/2012. ISSN 0924-669X
DOI: 10.1007/s10489-010-0249-9
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4
- 13** Comparison of smart visual attention mechanisms for humanoid robots. International Journal of Advanced Robotic Systems. (Austria): 12/2012. ISSN 1729-8806
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 3
- 14** Effective Real-Time Visual Object Detection. Progress In Artificial Intelligence. 30/10/2011. ISSN 2192-6352
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 1
- 15** A hybrid approach to fast and accurate localisation for legged robots. Robotica. 26/1, (Reino Unido): 11/04/2008. ISSN 0263-5747
DOI: 10.1017/S0263574708004414
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4
- 16** Localization of legged robots combining a fuzzy-Markov method and a population of extended Kalman filters. Robotics and Autonomous Systems. 55, (Holanda): 20/09/2007. ISSN 0921-8890
DOI: 10.1016/j.robot.2007.09.006
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4
- 17** Jde-neoc: Component oriented software architecture for robotics. Journal of Physical Agents. 1/1, 14/09/2007.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4



- 18** Multicamera 3D tracking using particle filter. IADAT Journal of Advanced Technology on Imaging and Graphics. 1 (1), 01/09/2005. ISSN 1885-6411
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4
- 19** Security and Safety in Cluttered Environments: Tracking People with a Mobile Robot from 2D LIDAR Scans using Full Convolutional Neural Networks. Frontiers in Neurorobotics.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 7
- 20** Robot 2015: Second Iberian Robotics Conference. A Simple, Efficient, and Scalable Behavior-Based Architecture for Robotic Applications. 2, (Suiza): Springer Verlag, 15/11/2015. ISBN 978-3-319-27149-1
DOI: 10.1007/978-3-319-27149-1_47
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 3
- 21** Robot 2015: Second Iberian Robotics Conference. Analysis and Evaluation of a Low-Cost Robotic Arm for @Home Competitions. 2, (Suiza): Springer Verlag, 15/11/2015. ISBN 978-3-319-27149-1
DOI: 10.1007/978-3-319-27149-1_48
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 4
- 22** Robot 2015: Second Iberian Robotics Conference. Visual Localization based on Quadrees. 2, (Suiza): Springer Verlag, 15/11/2015. ISBN 978-3-319-27149-1
DOI: 10.1007/978-3-319-27149-1_46
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 1
- 23** Robot Localization and Map building. Visual Based Localization of a Legged Robot with a Topological Representation. InTech, 01/03/2010. ISBN 978-953-7619-83-1
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 4
- 24** Robot soccer. Humanoid Soccer Player Design. 01/01/2010. ISBN 978-953-307-036-0
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 4
- 25** Proceedings Congreso "4th International Conference on Recent Advances in Soft Computing". Face Verification using SVM, Influence of Illumination. Universidad de Nottingham, 12/12/2002.
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 7
- 26** Campeonato de Robótica Educativa. RoboCampeones 2005. pp. 1 - 69. (España): 01/02/2006. ISBN 84-689-6463-8
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 6
- 27** Campeonato de Robótica Educativa Robocampeones 2005. pp. 1 - 69. (España): 12/2005. ISBN 84-689-6463-8
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 6



- 28** Francisco Martín Rico. Open-R: un enfoque práctico. Universidad Rey Juan Carlos, 01/12/2004. ISBN 1698-7489
Tipo de producción: Informe científico-técnico **Tipo de soporte:** Libro
Nº total de autores: 1

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Planning Topological Navigation for complex Indoor Environments
Nombre del congreso: International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: MADRID, España
Fecha de celebración: 01/10/2018
Fecha de finalización: 05/10/2018
Ciudad entidad organizadora: MADRID, Comunidad de Madrid, España
- 2** **Título del trabajo:** Generating Symbolic Representation from Sensor Data: Inferring knowledge in Robotics Competitions
Nombre del congreso: ICARSC 2018 - International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Torres Vedras, Portugal
Fecha de celebración: 25/04/2018
Fecha de finalización: 27/04/2018
Ciudad entidad organizadora: Torres Vedras, Portugal
DOI: 10.1109/ICARSC.2018.8374193
- 3** **Título del trabajo:** Practical aspects of deploying Robotherapy
Nombre del congreso: ROBOT'2017: Third Iberian Robotics Conference will take place at the Escuela Técnica Superior de Ingeniería, Sevilla (Spain) (November 22-24, 2017) and follows the First Iberian Robotics Conference held in Madrid in 2013 and the Second Iberian Robotics Conference held in Lisbon in 2015. These previous and successful events, both from the viewpoint of their scientific and technical quality, and for the important number of attending delegates, have motivated us in organizing ROBOT 2017.
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 22/11/2017
Fecha de finalización: 24/11/2017
Ciudad entidad organizadora: Sevilla, Andalucía, España
"ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference". pp. 367 - 378. ISBN 978-3-319-70832-4
DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-70833-1_30
- 4** **Título del trabajo:** 3D mapping for a reliable long-term navigation
Nombre del congreso: ROBOT'2017: Third Iberian Robotics Conference will take place at the Escuela Técnica Superior de Ingeniería, Sevilla (Spain) (November 22-24, 2017) and follows the First Iberian Robotics Conference held in Madrid in 2013 and the Second Iberian Robotics Conference held in Lisbon in 2015. These previous and successful events, both from the viewpoint of their scientific and technical quality, and for the important number of attending delegates, have motivated us in organizing ROBOT 2017.
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España



Fecha de celebración: 22/11/2017

Fecha de finalización: 24/11/2017

Ciudad entidad organizadora: Sevilla, Andalucía, España

"ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference". 694, pp. 283 - 294. ISBN 978-3-319-70835-5

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-70836-2_24

5 Título del trabajo: Context Awareness in shared human-robot Environments: Benefits of Environment Acoustic Recognition for User Activity Classification

Nombre del congreso: The 8th International Conference on Pattern Recognition Systems (ICPRS) is an annual event that follows ICPRS-16, a continuation of the successful Chilean Conference on Pattern Recognition that reached its 6th edition in 2014. In 2017 it is organised by two Madrid universities (UPM and UC3M) and is endorsed by the International Association for Pattern Recognition (IAPR) and sponsored by the Chilean Association for Pattern Recognition (ACHiRP), the Spanish Association for Artificial Intelligence (AEPIA), the Spanish Association for Pattern Recognition and Image Analysis (AERFIA) and the Vision and Imaging Professional Network of the Institution of Engineering and Technology (IET) who will publish its proceedings. Papers deemed to be of the required standard and presented at the conference, will be indexed by INSPEC and, through it, IEEE Xplore and Scopus (provided that at least one author registers and presents the work at the conference). All paper submissions will be submitted via Conftool to be peer-reviewed by an international panel of experts. Excellent papers will be encouraged to submit extended versions for consideration in JCR-indexed IET research journals (Computer Vision, Image Processing, Biometrics).

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 11/07/2017

Fecha de finalización: 13/07/2017

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

pp. 24 - 24. ISBN 978-1-78561-652-5

DOI: 10.1049/cp.2017.0153

6 Título del trabajo: Deep Learning and Bayesian Networks for Labelling User Activity Context Through Acoustic Signals

Nombre del congreso: IWINAC. International Work-conference on the Interplay between Natural and Artificial Computation

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: España

Fecha de celebración: 19/06/2017

Fecha de finalización: 23/06/2017

Ciudad entidad organizadora: España

7 Título del trabajo: Dynamics maps for long-term autonomy

Nombre del congreso: International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC 2017)

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Portugal

Fecha de celebración: 27/04/2017

Fecha de finalización: 29/04/2017

Ciudad entidad organizadora: Portugal



- 8** **Título del trabajo:** Open Source Robotics Course at Engineering: Infrastructure and Methodology
Nombre del congreso: International Conference on Robotics in Education
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 27/04/2017
Fecha de finalización: 29/04/2017
Ciudad entidad organizadora: España
- 9** **Título del trabajo:** Design and Evaluation of a Low-Cost Robotic Arm for @Home Competitions
Nombre del congreso: Robot 2015: Second Iberian Robotics Conference
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Portugal
Fecha de celebración: 19/11/2016
Fecha de finalización: 21/11/2016
Ciudad entidad organizadora: Lisboa, Portugal
DOI: DOI: 10.1007/978-3-319-27149-1_48
- 10** **Título del trabajo:** Cybersecurity in Autonomous Systems: Evaluating the performance of hardening ROS
Nombre del congreso: Workshop en Agentes Físicos
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 16/06/2016
Fecha de finalización: 17/06/2016
Ciudad entidad organizadora: España
- 11** **Título del trabajo:** Multi-thread impact on the performance of Monte Carlo based algorithms for self-localization of robots using RGB-D sensors
Nombre del congreso: Workshop en Agentes Físicos.
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 16/06/2016
Fecha de finalización: 17/06/2016
Ciudad entidad organizadora: España
- 12** **Título del trabajo:** A motivational architecture to create more human-acceptable assistive robots for robotics competitions
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC'2016)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 04/05/2016
Fecha de finalización: 06/05/2016
Ciudad entidad organizadora: España



- 13 Título del trabajo:** A Simple, Efficient, and Scalable Behavior-based Architecture for Robotic Applications
Nombre del congreso: ROBOT'2015 Second Iberian Robotics Conference
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 19/11/2015
Fecha de finalización: 21/11/2015
Ciudad entidad organizadora: Lisboa, Portugal
"Proceedings of the ROBOT'2015 Second Iberian Robotics Conference".
- 14 Título del trabajo:** Analysis and Evaluation of a Low-Cost Robotic Arm for @Home Competitions
Nombre del congreso: ROBOT'2015 Second Iberian Robotics Conference
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 19/11/2015
Fecha de finalización: 21/11/2015
Ciudad entidad organizadora: Lisboa, Portugal
"Proceedings of the ROBOT'2015 Second Iberian Robotics Conference".
- 15 Título del trabajo:** Visual Localization based on Quadrees
Nombre del congreso: ROBOT'2015 Second Iberian Robotics Conference
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 19/11/2015
Fecha de finalización: 21/11/2015
Ciudad entidad organizadora: Lisboa, Portugal
"Proceedings of the ROBOT'2015 Second Iberian Robotics Conference".
- 16 Título del trabajo:** SIRVAMED: Development of a comprehensive robotic system for monitoring and interaction for people with acquired brain damage and dependent people
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: ALBACETE, España
Fecha de celebración: 09/11/2015
Fecha de finalización: 12/11/2015
Ciudad entidad organizadora: ALBACETE, Castilla-La Mancha, España
"RSIM 2015 - Proceedings of the XVI Conferencia de la Asociación Española para la Inteligencia Artificial (CAEPIA)". pp. 1033 - 1034. Springer Verlag,
- 17 Título del trabajo:** A robotic platform for domestic application
Nombre del congreso: XV Workshop en Agentes Físicos (WAF 2014)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Leon, España
Fecha de celebración: 12/06/2014
Fecha de finalización: 13/06/2014
Ciudad entidad organizadora: Leon, Castilla y León, España
"Proceedings of the XV Workshop en Agentes Físicos (WAF 2014)".



- 18 Título del trabajo:** MYRABot+: A Feasible robotic system for interaction challenges
Nombre del congreso: ICARSC 2014 - IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Espinho, Portugal
Fecha de celebración: 14/05/2014
Fecha de finalización: 15/05/2014
Ciudad entidad organizadora: Espinho, Portugal
"Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC), 2014 IEEE International Conference on".
Springer Verlag,
- 19 Título del trabajo:** Multi-modal Active Visual Perception System for SPL Player Robot
Nombre del congreso: Robot 2013. First Iberian Robotics Conference
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: MADRID, España
Fecha de celebración: 01/10/2013
Fecha de finalización: 03/10/2013
Ciudad entidad organizadora: MADRID, Comunidad de Madrid, España
- 20 Título del trabajo:** Effective visual attention for behavior-based robotic applications
Nombre del congreso: Workshop of Physical Agents 2012
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: MADRID, España
Fecha de celebración: 01/09/2013
Fecha de finalización: 03/09/2013
Ciudad entidad organizadora: MADRID, Comunidad de Madrid, España
- 21 Título del trabajo:** Programming a Humanoid Social Robot Using the JdeRobot Framework
Nombre del congreso: RoboCity2030 11th Workshop, Robots sociales
Ámbito geográfico: Autonómica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Getafe, España
Fecha de celebración: 01/03/2013
Fecha de finalización: 02/03/2013
Ciudad entidad organizadora: Getafe, Comunidad de Madrid, España
- 22 Título del trabajo:** Robots applied to dementia: a practical experience
Nombre del congreso: RoboCity2030 11th Workshop, Robots sociales
Ámbito geográfico: Autonómica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Getafe, España
Fecha de celebración: 01/03/2013
Fecha de finalización: 02/03/2013
Ciudad entidad organizadora: Getafe, Comunidad de Madrid, España
- 23 Título del trabajo:** RoboTherapy with Alzheimer patients
Nombre del congreso: WAF 2012 : WORKSHOP OF PHYSICAL AGENTS 2012
Ámbito geográfico: Nacional



Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santiago de Compostela, España
Fecha de celebración: 03/09/2012
Fecha de finalización: 04/09/2012
Ciudad entidad organizadora: Santiago de Compostela, España

24 **Título del trabajo:** RoboTherapy with Alzheimer patients
Nombre del congreso: XIII Workshop of Physical Agents
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santiago de Compostela, España
Fecha de celebración: 03/09/2012
Fecha de finalización: 04/09/2012
Ciudad entidad organizadora: Santiago de Compostela, España

25 **Título del trabajo:** RoboTherapy with Alzheimer patients
Nombre del congreso: XIII Physical Agents Workshop
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santiago de Compostela, España
Fecha de celebración: 09/2012
Fecha de finalización: 30/09/2012
Ciudad entidad organizadora: Santiago de Compostela, España

26 **Título del trabajo:** Extended Kalman filter populations for a reliable real-time robot self-localization
Nombre del congreso: Perception in Robotics Workshop (10th Robocity WS)-Intelligent Vehicles Symposium 2012
Ámbito geográfico: Autonómica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alcalá de Henares, España
Fecha de celebración: 03/08/2012
Fecha de finalización: 03/08/2012
Ciudad entidad organizadora: Alcalá de Henares, España

27 **Título del trabajo:** Behavior-based Iterative Component Architecture for soccer applications with the Nao humanoid
Nombre del congreso: Workshop on Humanoid Soccer Robots
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Nashville, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 07/12/2010
Fecha de finalización: 07/12/2010
Ciudad entidad organizadora: Nashville, Estados Unidos de América

28 **Título del trabajo:** Localización visual de robots en la RoboCup mediante algoritmos evolutivos
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 01/10/2010
Fecha de finalización: 01/10/2010
Ciudad entidad organizadora: España



- 29** **Título del trabajo:** Behavior-based Iterative Component Architecture for Robotic Applications with the Nao Humanoid
Nombre del congreso: XI Workshop de agentes físicos
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 09/09/2010
Fecha de finalización: 10/09/2010
Ciudad entidad organizadora: Valencia, España
- 30** **Título del trabajo:** Follow ball behavior for an humanoid soccer player
Nombre del congreso: Workshop de agentes físicos
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cáceres, España
Fecha de celebración: 20/09/2009
Fecha de finalización: 20/09/2009
Ciudad entidad organizadora: Cáceres, España
- 31** **Título del trabajo:** Desarrollo e integración de comportamientos en humanoide Nao: un portero para la RoboCup
Nombre del congreso: Jornadas de automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Valladolid, España
Fecha de celebración: 05/09/2009
Fecha de finalización: 05/09/2009
Ciudad entidad organizadora: Valladolid, España
- 32** **Título del trabajo:** Estimación de objetos con fusión bayesiana en equipos de robots móviles
Nombre del congreso: V Workshop Robocity 2030
Ámbito geográfico: Autonómica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Móstoles, España
Fecha de celebración: 02/2009
Fecha de finalización: 28/02/2009
Ciudad entidad organizadora: Móstoles, España
"Actas del V Workshop Robocity 2030: Cooperación en Robótica".
- 33** **Título del trabajo:** Aplicaciones de la lógica borrosa en el equipo de fútbol robótico TeamChaos
Nombre del congreso: Congreso Español sobre Tecnologías y Lógica Fuzzy
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: MIERES (LIMANES-SIERO), España
Fecha de celebración: 15/09/2008
Fecha de finalización: 15/09/2008
Ciudad entidad organizadora: MIERES (LIMANES-SIERO), España
"Actas XIV Congreso Español sobre Tecnologías y Lógica Fuzzy".



- 34** **Título del trabajo:** MBA: A Modular Hierarchical Behavior-Based Architecture
Nombre del congreso: Workshop Agentes Físicos 2007
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 12/09/2007
Fecha de finalización: 14/09/2007
Ciudad entidad organizadora: Zaragoza, España
- 35** **Título del trabajo:** Jde-neoc: component oriented software architecture for robotics
Nombre del congreso: VIII Workshop de Agentes Físicos (CEDI 2007)
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
Fecha de finalización: 14/09/2007
Ciudad entidad organizadora: Zaragoza, España
"Actas WAF 2007".
- 36** **Título del trabajo:** Aplicación de técnicas robóticas al adelantamiento entre vehículos pesados
Nombre del congreso: II Workshop Robocity 2030
Ámbito geográfico: Autonómica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: AVILA, España
Fecha de celebración: 07/2007
Fecha de finalización: 31/07/2007
Ciudad entidad organizadora: AVILA, España
"Actas del II Workshop Robocity 2030: Robots de exteriores".
- 37** **Título del trabajo:** MOSAIC: MOdular System Albo Control
Nombre del congreso: I Workshop Robocity 2030
Ámbito geográfico: Autonómica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: MADRID, España
Fecha de celebración: 02/2007
Fecha de finalización: 28/02/2007
Ciudad entidad organizadora: MADRID, España
"Proceedings of Robotity 2030 1st Workshop on Aruqitecturas de Control para Robots".
- 38** **Título del trabajo:** Localización topológica basada en visión para robots móviles
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: ALMERIA, España
Fecha de celebración: 09/2006
Fecha de finalización: 30/09/2006
Ciudad entidad organizadora: ALMERIA, España
- 39** **Título del trabajo:** Localización basada en lógica difusa y filtros de Kalman para robots con patas
Nombre del congreso: Campus Multidisciplinar en Percepción e Inteligencia 2006
Ámbito geográfico: Nacional



Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: ALBACETE, España

Fecha de celebración: 10/07/2006

Fecha de finalización: 14/07/2006

Ciudad entidad organizadora: ALBACETE, España

"Actas de Campus Multidisciplinar en Percepción e Inteligencia 2006". pp. 310 - 321. ISBN 84-689-9560-6

40 Título del trabajo: Communications and basic coordination of robots in TeamChaos

Nombre del congreso: WAF 2006 - Workshop de Agentes Físicos

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España

Fecha de celebración: 26/04/2006

Fecha de finalización: 29/04/2006

Ciudad entidad organizadora: Las Palmas de Gran Canaria, España

"Actas del Workshop de Agentes Físicos 2006".

41 Título del trabajo: Communications and basic coordination of robots in TeamChaos

Nombre del congreso: Workshop de Agentes Físicos

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España

Fecha de celebración: 15/04/2006

Fecha de finalización: 15/04/2006

Ciudad entidad organizadora: Las Palmas de Gran Canaria, España

"Actas del VII Workshop de Agentes Físicos".

42 Título del trabajo: RoboCampeones: aplicación de la robótica a la educación

Nombre del congreso: II Jornadas de Innovación en Educación Tecnológica

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Barcelona, España

Fecha de celebración: 03/02/2006

Fecha de finalización: 03/02/2006

Ciudad entidad organizadora: Barcelona, España

"Actas de II Jornadas de Innovación en Educación Tecnológica".

43 Título del trabajo: Robotics soccer with Aibos

Nombre del congreso: CEDI 2005

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Granada, España

Fecha de celebración: 13/09/2005

Fecha de finalización: 16/09/2005

Ciudad entidad organizadora: Granada, España

"VI Workshop de Agentes Físicos". pp. 69 - 71. EDICIONES PARANINFO, S.A., ISBN 84-9732-450-1

44 Título del trabajo: Vision based behaviors for a legged robot

Nombre del congreso: CEDI 2005

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)



Ciudad de celebración: Granada, España

Fecha de celebración: 13/09/2005

Fecha de finalización: 16/09/2005

Ciudad entidad organizadora: Granada, España

"VI Workshop en Agentes Físicos". pp. 59 - 66. EDICIONES PARANINFO, S.A., ISBN 84-9732-450-1

- 45** **Título del trabajo:** Visual Based Localization for a Legged Robot
Nombre del congreso: RoboCup International Symposium 2005
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Osaka, Japón
Fecha de celebración: 18/07/2005
Fecha de finalización: 19/07/2005
Ciudad entidad organizadora: Osaka, Japón
- 46** **Título del trabajo:** Modelos y Herramientas de Software Libre en el Campo de la Robótica
Nombre del congreso: I Congreso de Tecnologías del Software Libre
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Coruña (la), España
Fecha de celebración: 07/07/2005
Fecha de finalización: 08/07/2005
Ciudad entidad organizadora: Coruña (la), España
pp. 174 - 177. ISBN 84-609-6216-4
- 47** **Título del trabajo:** Impact of libre-software tools and methods in the robotics field
Nombre del congreso: Open Source Application Spaces: Fifth Workshop on Open Source Software Engineering (5-WOSSE)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Saint Louis, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 17/05/2005
Fecha de finalización: 17/05/2005
Ciudad entidad organizadora: Saint Louis, Estados Unidos de América
"Impact of libre-software tools and methods in the robotics field". pp. 8 - 13.
- 48** **Título del trabajo:** Multicamera 3D tracking using particle filter
Nombre del congreso: Int. Conf. on Multimedia, Image processing and Computer Vision
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 30/03/2005
Fecha de finalización: 01/04/2005
Ciudad entidad organizadora: España
"Multicamera 3D tracking using particle filter". pp. 193 - 197. ISBN 84-933971-5-6
- 49** **Título del trabajo:** Programming Model Based on Concurrent Object for the Aibo Robot
Nombre del congreso: XII Jornadas de Concurrencia y Sistemas Distribuidos
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Navas del marques (las), España



Fecha de celebración: 09/06/2004

Fecha de finalización: 11/06/2004

Ciudad entidad organizadora: Navas del marques (las), España

"Actas de las XII Jornadas de Concurrencia y Sistemas Distribuidos". pp. 367 - 379. Jacaryan, ISBN 84-9772-320-1

- 50** **Título del trabajo:** Face Verification using SVM, Influence of Illumination
Nombre del congreso: 4th International Conference on Recent Advances in Soft Computing
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Nottingham, Reino Unido
Fecha de celebración: 12/12/2002
Fecha de finalización: 13/12/2002
Ciudad entidad organizadora: Nottingham, Reino Unido
ISBN 1-84233-0764

- 51** **Título del trabajo:** A Distributed Face Verification System based on Corba Architecture
Nombre del congreso: Advancing Biometric Technologies
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: London, Reino Unido
Fecha de celebración: 06/03/2002
Fecha de finalización: 06/03/2002
Ciudad entidad organizadora: London, Reino Unido
Francisco Martín Rico; Enrique Cabello Pardos; Antonio Guzmán Sacristán. "A Distributed Face Verification System based on Corba Architecture".

Gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Organización de actividades de I+D+i

- 1** **Título de la actividad:** Robocampeones 2008: Concurso de programación de robots en educación secundaria
Tipo de actividad: Otros **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio-fin: 01/09/2007 - 22/05/2008
- 2** **Título de la actividad:** Robocampeones 2007: Concurso de programación de robots en educación secundaria
Tipo de actividad: Otros **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio-fin: 23/05/2007 - 23/05/2007
- 3** **Título de la actividad:** Robocampeones 2006: Concurso de programación de robots en educación secundaria
Tipo de actividad: Otros **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio-fin: 19/05/2006 - 19/05/2006
- 4** **Título de la actividad:** Robocampeones 2005: Concurso de programación de robots en educación secundaria
Tipo de actividad: Otros **Ámbito geográfico:** Autonómica
Fecha de inicio-fin: 20/05/2005 - 20/05/2005



- 5** **Título de la actividad:** XII Jornadas de Concurrencia y Sistemas Distribuidos
Tipo de actividad: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio-fin: 09/06/2004 - 11/06/2004
- 6** **Título de la actividad:** Robocampeones 2004: Concurso de programación de robots en educación secundaria
Tipo de actividad: Otros **Ámbito geográfico:** Autonómica
Fecha de inicio-fin: 21/05/2004 - 21/05/2004
- 7** **Título de la actividad:** VI Congreso Hispalinux
Tipo de actividad: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio-fin: 23/09/2003 - 26/09/2003

Otros méritos

Estancias en centros de I+D+i públicos o privados

- 1** **Entidad de realización:** Carnegie Mellon University
Ciudad entidad realización: Pittsburgh, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 20/08/2010 - 20/12/2010 **Duración:** 4 meses
Objetivos de la estancia: Posdoctoral
Tareas contrastables: Estancia en la Universidad Carnegie Mellon
- 2** **Entidad de realización:** Universidad de Essex
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
Ciudad entidad realización: Colchester, Reino Unido
Fecha de inicio-fin: 27/06/2006 - 01/09/2006 **Duración:** 2 meses - 5 días
Objetivos de la estancia: Otros
Tareas contrastables: Estancia de dos meses en la Universidad de Essex (UK)

Períodos de actividad investigadora

Nº de tramos reconocidos: 1

Resumen de otros méritos

Descripción del mérito: Curso de Robótica: "2nd Summer School on Perception and Sensor Fusion in Mobile Robotics"
Entidad acreditante: Unión Europea
Fecha de concesión: 11/09/2006