

<b>Fecha del CVA</b>	28/01/2018
----------------------	------------

## Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre y Apellidos	Jesús Manuel Gómez de Gabriel		
DNI/NIE/Pasaporte		Edad	
Núm. identificación del investigador	Researcher ID		
	Scopus Author ID		
	Código ORCID	0000-0001-5960-3453	

### A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Málaga		
Dpto. / Centro	Ingeniería de Sistemas y Automática / Escuela de Ingenierías Industriales		
Dirección	Escuela de Ingenierías Industriales, Dto. Ingeniería de Sistemas y Automática, 29071, Málaga		
Teléfono	(34) 951952333	Correo electrónico	<a href="mailto:jesus.gomez@uma.es">jesus.gomez@uma.es</a>
Categoría profesional	Profesor Titular de Universidad	Fecha inicio	2001
Espec. cód. UNESCO	330417 - Sistemas en tiempo real; 331005 - Ingeniería de procesos; 331101 - Tecnología de la automatización; 331102 - Ingeniería de control		
Palabras clave	Robots autónomos; Programación de robots; Teloperación y telepresencia; Robots de educación y entretenimiento; Fabricación cam; Automatización en agricultura; Telemedicina; Automatización en la industria manufacturera; Control distribuido; Integración de sistemas; Control tolerante a fallos; Sistemas discretos		

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

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Tecnología de la Información y las Comunicaciones	Universidad de Málaga	1999

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

## Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Dr. Ingeniero en Informática por la Universidad de Málaga (1999) y Licenciado en Informática por la Universidad de Málaga (1990), perteneciente al Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática durante más de 25 años. Actualmente profesor Titular de Universidad. Tesis doctoral realizada en 1999 basada en la teleoperación de vehículos teleautónomos en presencia de retardos de comunicación. Ha investigado en robots móviles, en robótica quirúrgica y en educación en la ingeniería. Ha sido investigador principal de un proyecto de investigación del plan nacional de I+D y participado en múltiples proyectos como investigador. Ha realizado una estancia de investigación de un año con una beca Salvador de Madariaga (curso 2010-11) en la Universidad de Reading (Reino Unido) desarrollando sistemas de teleoperación basados en haptics para prototipado virtual de robots. Colabora como revisor de revistas internacionales. Ha impartido asignaturas de Máster sobre sistemas de comunicaciones industriales, cursos y ponencias sobre aplicaciones de las tecnologías de las comunicaciones en la industria 4.0.

Categoría: Titular de Universidad con dedicación de Tiempo Completo..

Area de conocimiento: Ingeniería de Sistemas y Automática.

Trabajos Fin de Máster dirigidos: 3 del Máster de Ingeniería Mecatrónica y 2 del Máster de Ingeniería Industrial.

Numero de sexenios: 3

Número de quinquenios: 5

## Parte C. MÉRITOS MÁX RELEVANTES (ordenados por tipología)

### C.1. Publicaciones

- Artículo científico.** Gómez-de-Gabriel, Jesús; Harwin, William. 2015. Evaluation of Sensor Configurations for Robotic Surgical Instruments Sensors. Multidisciplinary Digital Publishing Institute. 15-10, pp.27341-27358. ISSN 1424-8220.
- Artículo científico.** Gomez-de-Gabriel, Jesus Manuel; et al. 2015. Mobile Robot Lab Project to Introduce Engineering Students to Fault Diagnosis in Mechatronic Systems IEEE Transactions on Education. 58-3, pp.187-193. ISSN 0018-9359.
- Artículo científico.** Gomez-de-Gabriel, J M; et al. 2011. Using LEGO NXT Mobile Robots With LabVIEW for Undergraduate Courses on Mechatronics IEEE Transactions on Education. 54-1, pp.41-47.
- Artículo científico.** Muñoz-Martínez, V F; et al. 2006. Double reflection goniophotometer Metrologia. 43-3, pp.185-185.
- Artículo científico.** Muñoz, V. F.; et al. 2005. Pivoting motion control for a laparoscopic assistant robot and human clinical trials Advanced Robotics. 19-6, pp.694-712.
- Artículo científico.** Gómez de Gabriel, Jesús Manuel; et al. 2005. Sistema Experimental de Tele-Cirugía RevistaeSalud. com. 1-2.
- Artículo científico.** Muñoz Martínez, Victor F; et al. 2003. On laparoscopic robot design and validation Integrated Computer-Aided Engineering. 10-3, pp.211-229.
- Artículo científico.** Sánchez, de Badajoz E.; et al. 2002. New master arm for transurethral resection with a robot Archivos espanoles de urologia. 55-10, pp.1247-1250.
- Artículo científico.** Jiménez Garrido, A; et al. 1999. Voice-directed robotic cystoscopy Archivos espanoles de urologia. 52-4, pp.374-378.
- Artículo científico.** Sánchez de Badajoz, E; et al. 1998. Transurethral resection by remote control Archivos espanoles de urologia. 51-5, pp.445-449.
- Artículo científico.** Mandow, A.; et al. 1996. The autonomous mobile robot AURORA for greenhouse operation Robotics & Automation Magazine, IEEE. 3-4, pp.18-28.
- Artículo científico.** Ollero, A; et al. 1994. Control architecture for mobile robot operation and navigation Robotics and computer-integrated manufacturing. Pergamon. 11-4, pp.259-269.
- Capítulo de libro.** Gómez-de-Gabriel, Jesús Manuel; et al. 2007. Technologies for a Telesurgery Laboratory Implementation Advances in Telerobotics. Springer Berlin Heidelberg. pp.403-414.
- Libro o monografía científica.** De Gabriel, Jesús Manuel Gómez; Baturone, Anibal Ollero; Cerezo, Alfonso Jose Garcia. 2006. Teleoperación y telerrobótica. Pearson Prentice Education..

### C.2. Proyectos

- Navegación autónoma de un robot móvil 4x4 en entornos naturales mediante GPS diferencial y telémetro láser tridimensional P10-TEP-6101-R Jorge Luis Martínez Rodríguez. (Junta de Andalucía). 26/03/2013-25/03/2016.
- Plataforma robotizada para la asistencia en técnicas NOTES/SILS DPI2010-21126-C03-01 Víctor Fernando Muñoz Martínez. (Universidad de Málaga). 01/01/2011-31/12/2014. 326.700 €.
- Plataforma Robotizada Para La Asistencia En Técnicas Notes/Sils Dpi2010-21126-C03-01 Víctor Fernando Muñoz Martínez. (Universidad de Málaga). 2011-2013. 270.000 €.
- Robot autónomo para cirugía mínimamente invasiva P07-TEP-2897 Víctor Fernando Muñoz Martínez. (Universidad de Málaga). 01/02/2008-31/12/2012. 379.618 €.
- Robot quirúrgico autoguiado para cirugía mínimamente invasiva en solitario DPI2007-62257 Víctor Fernando Muñoz Martínez. (Universidad de Málaga). 01/10/2007-31/12/2010. 272.008 €.

- 6 Sistemas autónomos y distribuidos para la conservación del medio natural EXC/2005/TEP-375 Aníbal Ollero Baturone. (Junta de Andalucía). 2005-2008.
- 7 Sistema telerrobótico para cirugía mínimamente invasiva DPI2003-08263 Jesús Manuel Gómez de Gabriel. (Universidad de Málaga). 01/12/2003-30/11/2006. 122.150 €.
- 8 Perfeccionamiento de un goniofotómetro de doble reflexión (Universidad de Málaga). 2003-2004.
- 9 Control y planificación de robots multiarticulados TAP99-0926-C04-02 (Universidad de Málaga). 31/12/1999-31/12/2002. 64.802 €.
- 10 Estructuras de control barroso de Robots Móviles TAP96-1184-C04-02 Alfonso José García Cerezo. (Universidad de Málaga). 19/07/1996-11/10/1999. 141.725 €.
- 11 Desarrollo e implantación de un sistema de navegación autónoma y operación para un robot móvil equipado con manipulador T AP96-0763 Antonio Javier González Jiménez. (Universidad de Málaga). 01/07/1996-30/06/1999. 86.883 €.
- 12 Sistema de navegación autónomo y operación para un robot móvil equipado con un manipulador TAP95-0775 Antonio Javier González Jiménez. (Universidad de Málaga). 14/06/1995-14/06/1996. 26.401 €.
- 13 Sistema multi-robot para cooperación con equipos de rescate de primera respuesta humanos y caninos en escenarios de rescate Alfonso José García Cerezo. (Universidad de Málaga). Desde 01/01/2016. 272.250 €.

### C.3. Contratos

- 1 Vehículo 8x8 con propulsión híbrida-eléctrica . Centro para el Desarrollo Tecnológico Industrial. Alfonso José García Cerezo. 2009-01/01/2011.
- 2 Automatización de sistemas de comunicaciones aplicadas a comunicaciones móviles OPTIMI SPAIN, S.L.. Alfonso José García Cerezo. Desde 01/07/2008. 155.000 €.
- 3 AUTOMATIZACIÓN DE LA PRODUCCIÓN DE TUBERÍAS PARA SISTEMAS CONTRAINCENDIOS. Prefabricados técnicos del Sur. Alfonso José García Cerezo. Desde 01/12/2006. 65.137 €.
- 4 Diseño, construcción y ensayo de un prototipo de manipulador XY, para suministro de productos en máquinas de venta automática AZKOYEN Industrial S.A.. Antonio Simón Mata. 03/2000-P10M.
- 5 Robot móvil autónomo para servicio en invernaderos Fundación de Investigación Agraria Provincia de Almería. FIAPA. Aníbal Ollero Baturone. 1992-P1Y.

### C.4. Patentes

- 1 Jesús Manuel Gómez de Gabriel; William Harwin; Víctor Fernando Muñoz Martínez. WO2014083217 A1. DISPOSITIVO ENDOSCÓPICO MAGNÉTICO España. 05/06/2014. Universidad de Málaga.
- 2 Juan Jesús Fernández Lozano; Alejandro Pequeño Boter; Jesús Manuel Gómez de Gabriel; Anthony Mandow Andaluz; Jesús Morales Rodríguez; Jorge Luis Martínez Rodríguez; Alfonso Garrca Cerezo. W2008/000779. SISTEMA ROBÓTICO CON CAPACIDAD TODO-TERRENO Y PLATAFORMA GIRO-ESTABILIZADA PARA COLABORACIÓN CON VEHÍCULOS AÉREOS NO TRIPULADOS 13/12/2008. Universidad de Málaga.
- 3 Francisco Domínguez Fernández; Javier Serón Barba; Alfonso José García Cerezo; Carlos Jesús Pérez del Pulgar Mancebo; Jesús Manuel Gómez de Gabriel; Juan Jesús Fernández Lozano; Isabel García Morales; Víctor Fernando Muñoz Martínez. WO 2008/021386 A1. Robotic system for assisting minimally-invasive surgery, which can position a surgical instrument in response to orders from a surgeon, is not attached to the operating table and does not require pre-calibration of the insertion point España. 31/01/2008. Universidad de Málaga. Sener Ingeniería y Sistemas, S.A.
- 4 PCTES2007000442. Sistema robótico de asistencia a la cirugía mínimamente invasiva capaz de posicionar un instrumento quirúrgico en respuesta a las órdenes de un cirujano sin fijación a la mesa de operaciones ni calibración previa del punto de inserción España. 18/07/2007. Universidad de Málaga. SENER Ingeniería y Sistemas S.A.
- 5 Jesús Manuel Gómez de Gabriel; Víctor Fernando Muñoz Martínez; Juan Jesús Fernández Lozano; Carlos Vara Thorbeck. P200200708. Sistema de teleoperación de robots para cirugía laparoscópica España. 23/03/2003. Universidad de Málaga.

- 6 Alfonso José García Cerezo; Aníbal Ollero Baturone; Antonio Simón Mata; Jesús Manuel Gómez de Gabriel; Jorge Luis Martínez Rodríguez; Anthony Mandow Andaluz; Francisco García Vacas; Juan Jesús Fernández Lozano; Ricardo Molina Mesa. ES2208091. Sistema robotizado para servicio en invernaderos 28/07/2002. Universidad de Málaga.
- 7 Juan Jesús Fernández Lozano; Francisco García Vacas; Víctor Fernando Muñoz Martínez; Jesús Manuel Gómez de Gabriel; Eduardo Sánchez de Badajoz Chamorro; A. Jiménez; Alfonso García Cerezo. P200200707. Sistema de teleoperación de robots para resección transuretral de la próstata España. 23/03/2002. Universidad de Málaga.
- 8 J. Campos; Víctor Fernando Muñoz Martínez; Jesús Manuel Gómez de Gabriel; Juan Jesús Fernández Lozano; Alfonso José García Cerezo; Antonio Simón Mata; Francisco García Vacas; Salvador Pedraza; Manuel Rubiño; F. P. Ocón; L. Jiménez del Barco; C. Salas. P200102639. Goniofotómetro de doble reflexión España. 28/09/2001. Universidad de Málaga. Centro de Tecnología de las Comunicaciones, S.A.
- 9 Víctor Fernando Muñoz Martínez; Jesús Manuel Gómez de Gabriel; Juan Jesús Fernández Lozano; Alfonso José García Cerezo; Carlos Vara Thorbeck. 215088. Sistema robótico asistente para cirugía laparoscópica España. 28/01/1999. Universidad de Málaga.