



---

**Comisión Interministerial de Ciencia y  
Tecnología**

---

## **Curriculum vitae**

Nombre: Irene Rivas Blanco

Fecha: Agosto 2015

Apellidos: Rivas Blanco  
DNI: 44589671P

Fecha de nacimiento : 12/05/1983

Nombre: Irene  
Sexo: M

---

### Situación profesional actual

Organismo: Universidad de Málaga

Facultad, Escuela o Instituto: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

Depto./Secc./Unidad estr.: Ingeniería de Sistemas y Automática

Dirección postal: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales de Málaga. Edificio de Ingenierías. C/ Doctor Ortiz Ramos s/n. 29071. Málaga

Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 952137204

Fax:

Correo electrónico: irivas@uma.es

Especialización (Códigos UNESCO): 3311.01

Categoría profesional: Becaria FPI

Fecha de inicio: 01/09/2011

Situación administrativa

Plantilla

Contratado

Interino

Becario

Otras situaciones especificar:

Dedicación

A tiempo completo

A tiempo parcial

---

### Formación Académica

Titulación Superior	Centro	Fecha
Ingeniería Industrial	Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales. Universidad de Málaga	Septiembre 2010
Máster universitario en Ingeniería Mecatrónica	Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales. Universidad de Málaga	Febrero 2012

**Actividades anteriores de carácter científico profesional**

---

Puesto	Institución	Fechas
Becaria FPI	Universidad de Málaga	2011-2015

---

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

Idioma	Habla	Lee	Escribe
Inglés	C	C	C

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

---

Título del proyecto: Plataforma Robotizada Para La Asistencia En Técnicas Notes/Sils

Entidad financiadora: CICYT. Ministerio de Innovación y Ciencia (DPI2010-21126-C03-01)

Entidades participantes: Universidad de Málaga

Duración, desde: 2011 hasta: 2013

Cuantía de la subvención: 270.000 euros

Investigador responsable: Víctor F. Muñoz Martínez

Número de investigadores participantes: 8

---

**Proyectos internacionales**

## Patentes y Modelos de utilidad

---

Inventores (p.o. de firma): I. Rivas Blanco, V.F. Muñoz Martínez, P. Del Saz-Orozco Huang, I. García Morales, M. Cuevas Rodríguez, B. Estebanez Campos, E. Bauzano Núñez

Título: Sistema robótico de asistencia a la cirugía mínimamente invasiva de puerto único con mecanismo de orientación activa capaz de acomodar su movimiento a la anatomía de la pared abdominal

N. de solicitud: P201400773 País de prioridad: España

Fecha de prioridad: 25/09/2014

Entidad titular: Universidad de Málaga

Países a los que se ha extendido:

Empresa/s que la están explotando:

---

**Estancias en centros extranjeros**  
(estancias continuadas superiores a un mes)

CLAVE: D = doctorado, P = posdoctoral, I = invitado, C = contratado, O = otras (especificar).

---

Centro: Scuola Superiore Sant'Anna

Localidad: Pontedera (Pisa)    País Italia

Fecha: 01/05/2013

Duración (semanas): 13

Tema:

Clave: D

---

## Publicaciones o Documentos Científico-Técnicos

---

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

---

### Contribuciones a congresos

---

Autores: I. Rivas-Blanco, B. Estébanez, M. Cuevas-Rodríguez, I. García-Morales, V.F. Muñoz  
Título: Evaluación y experimentación in-vitro de un asistente camarógrafo para técnicas de cirugía laparoscópica de puerto único  
Tipo de participación: Póster  
Congreso: XXXV Jornadas de Automática 2014

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Valencia

Fecha: Septiembre 2014

---

Autores: M. Cuevas-Rodríguez, B. Estébanez, E. Bauzano, I. Rivas-Blanco I. García-Morales, V.F. Muñoz, L.D. Lledo y J.M. Sabater  
Título: Integración de una plataforma robótica de asistencia al cirujano en operaciones laparoscópicas de puerto único.  
Tipo de participación: Póster  
Congreso: XXXV Jornadas de Automática 2014

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Valencia

Fecha: Septiembre 2014

---

Autores: I. Rivas-Blanco; B. Estebanez; M. Cuevas-Rodríguez; E. Bauzao; V.F. Muñoz  
Título: Towards a cognitive camera robotic assistant  
Tipo de participación: Comunicación  
Congreso: 2014 5th IEEE RAS & EMBS International Conference on Biomedical Robotics and Biomechatronics (BIOROB)

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Sao Paulo, Brasil

Fecha: Agosto 2014

---

Autores: I. Rivas-Blanco; G. Tortora; A. Menciassi; V.F. Muñoz  
Título: Control Architecture of a sensorless robotic platform for Minimally Invasive Surgery  
Tipo de participación: Comunicación  
Congreso: 2014 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM)

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Besançon, Francia

Fecha: Julio 2014

---

Autores: I. Rivas-Blanco; B. Estebanez; M. Cuevas-Rodríguez; E. Bauzano; V.F. Muñoz  
Título: Hacia un asistente robótico quirúrgico  
Tipo de participación: Comunicación  
Congreso: 6º Simposio CEA Bioingeniería 2014, Interfaces mente-computador y neurotecnologías

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Granada, España

Fecha: Junio 2014

---

Autores: I. Rivas-Blanco; E. Bauzano; M. Cuevas-Rodríguez; P. delSaz-Orozco; V.F. Muñoz  
Título: Force-Position Control for a Miniature Camera Robotic System for Single-Site Surgery  
Tipo de participación: Comunicación  
Congreso: 2013 IEEE/RSJ International Workshop on Intelligent Robots and Systems (IROS 2013)

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Tokio, Japón

Fecha: Noviembre 2013

---

Autores: I. Rivas-Blanco; M. Cuevas-Rodríguez; E. Bauzano-Núñez; J. Gómez-deGabriel; V.F. Muñoz-Martínez  
Título: Single Incision Laparoscopic Surgery Using a Miniature Robotic System  
Tipo de participación: Comunicación  
Congreso: XIII Mediterranean Conference on Medical and Biological Engineering and Computing (MEDICON 2013)

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: Septiembre 2013

---

Autores: M. Cuevas-Rodríguez; I. Rivas-Blanco; E. Bauzano; J. Gómez-deGabriel; V.F. Muñoz  
Título: Incorporación de un Sistema de Mini-Robots a la Cirugía Laparoscópica de Incisión Única  
Tipo de participación: Póster  
Congreso: XXXIV Jornadas de Automática 2013

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Tarrassa

Fecha: Septiembre 2013

---

Autores: I. Rivas-Blanco; E. Bauzano; M. Cuevas-Rodríguez; P. delSaz-Orozco; V.F. Muñoz  
Título: Control Fuerza-Posición de una Cámara Robótica para Técnicas de Cirugía de Puerto Único  
Tipo de participación: Póster  
Congreso: XXXIV Jornadas de Automática 2013

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: **Tarrassa**

Fecha: Septiembre 2013

---

Autores: Rivas-Blanco, I.; Saz-Orozco, P.; García-Morales, I. ; Muñoz-Martínez, V.  
Título: *Robotic System for Single Incision Laparoscopic Surgery.*  
Tipo de participación: Comunicación  
Congreso: 38th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society. IECON2012



Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Montreal, Canada

Fecha: Octubre 2012

---

Autores: Estebanez, B., del Saz-Orozco, P., Rivas, I., Bauzano, E., Muñoz V.F., García Morales I.

Título: Maneuvers Recognition in Laparoscopic Surgery: Artificial Neural Network and Hidden Markov Model Approaches.

Tipo de participación: Comunicación

Congreso: The Fourth IEEE RAS/EMBS International Conference on Biomedical Robotics and Biomechatronics.

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Roma, Italia

Fecha: Junio 2012

---

Autores: I. Rivas-Blanco, P. del Saz-Orozco, I. García-Morales, V.F. Muñoz

Título: Sistema Robótico para Técnicas de Cirugía de Puerto Único

Tipo de participación: Comunicación

Congreso: XXXIII Jornadas de Automática 2012

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Vigo

Fecha: Septiembre 2012

---

Autores: I. Rivas-Blanco, V.F. Muñoz, I. Garcia-Morales y J. Fernández-Lozano

Título: Diseño y Calibración de un Asistente Robótico para Cirugía Laparoscópica en Solitario

Tipo de participación: Póster

Congreso: XXXII Jornadas de Automática 2011

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Sevilla

Fecha: Septiembre 2011

---

Autores: E. Bauzano, V.F. Muñoz, I. Rivas-Blanco

Título: Sistema Tolerante a Fallos para el Control con Realimentación de Fuerzas en un Robot Asistente

Tipo de participación: Póster

Congreso: XXXII Jornadas de Automática 2011

Publicación: Actas del congreso

Lugar celebración: Sevilla

Fecha: Septiembre 2011

---