

Parte A. DATOS PERSONALES
Fecha del CVA

Nov. 2018

Nombre y apellidos	Cipriano Galindo Andrades		
DNI/NIE/pasaporte	74830706E	Edad	42
Núm. identificación del investigador	Researcher ID		
	Código Orcid	0000-0003-2922-1969	

A.1. Situación profesional actual

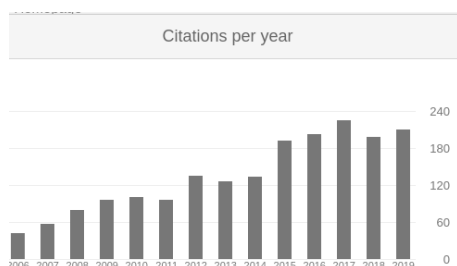
Organismo	UNIVERSIDAD DE MÁLAGA		
Dpto./Centro	ETSI INFORMATICA		
Dirección	CAMPUS DE TEATINOS		
Teléfono	952132749	correo electrónico	cipriano@ctima.uma.es
Categoría profesional	Titular de Universidad	Fecha inicio	15/12/2009
Espec. cód. UNESCO	1203,3311		
Palabras clave	Robótica móvil, Inteligencia Artificial		

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

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
ING. INFORMÁTICA	UNIVERSIDAD DE MÁLAGA	2002
DR. ING. INFORMÁTICA	UNIVERSIDAD DE MÁLAGA	2006

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

Publications			Patents			
				In explotación	2	
Books		3		Others	2	
Journals	ISI-JCR	26	Public-funded PROJECTS	Total	4	
	1st Third	17		International	Principal Investigator	0
	2nd Third	5			Investigator	3
	3rd Third	4			Total	3
	Others	2		National	Principal Investigator	0
Book Chapters		9		Investigator	12	
Int. Conferences	ICRA	1		Total	12	
	IROS	3	Scientific Networks	Principal Investigator	0	
	Others	46		Investigator	0	
	Total	50		Total	0	
National Conferences		6	Private-funded PROJECTS			
Total Publications	85		National	Principal Investigator		
				Investigator	6	
				Total	6	



(datos procedentes de Google Scholar, 8 Noviembre 2018)

Cited by

[VIEW ALL](#)

	All	Since 2014
Citations	1950	1165
h-index	21	17
i10-index	40	32

- **[Tramos investigación (sexenios): 2 | Autónomos: 4 | Tramos docentes (quinquenios): 3]**
- **Tesis Dirigidas: 1:** Probabilistic Techniques in Semantic Mapping for Mobile Robotics (tesis internacional), 25 Nov. 2016. Alumno: José Raúl Ruiz Sarmiento. Cum Laude.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones

Libros Completos

1. J. Fernandez de Cañete, C. Galindo, J. Barbacho, A. Luque. Automatic Control Systems in Biomedical Engineering, Springer-Verlag, 2018 (in press).
2. J. Fernandez de Cañete, C. Galindo, I. Garcia-Moral, "System Engineering and Automation. An Interactive Educational Approach", 1st Edition, Springer, 2011.
3. C. Galindo, J.A. Fernandez-Madrigo, J. Gonzalez, "Multiple Abstraction Hierarchies for Mobile Robot Operation in Large Environments", Studies in Computational Intelligence, vol.68, Springer Verlag . 2007.

Revistas JCR (últimos 10 años)

1. J.R. Ruiz-Sarmiento, J. Monroy, F.A. Moreno, C. **Galindo**, J.M. Bonelo, J. Gonzalez-Jimenez, "A Predictive Model for the Maintenance of Industrial Machinery in the Context of Industry 4.0", Engineering Applications of Artificial Intelligence, vol. 87, 2020, (Q1, T1).
2. J. Monroy, J.R. Ruiz-Sarmiento, F.A. Moreno, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, "Olfaction, Vision, and Semantics for Mobile Robots. Results of the IRO Project", Sensors, vol. 19, no. 16: 3488, 2019, (Q1, T1).
3. J.R. Ruiz-Sarmiento, C. **Galindo**, J. Monroy, F.A. Moreno, J. Gonzalez-Jimenez, "Ontology-based conditional random fields for object recognition", International Journal of Knowledge-Based Systems, no. 168, pp. 100-108, 2019, (Q1, T1).
4. J. Monroy, J.R. Ruiz-Sarmiento, F.A. Moreno, F. Melendez-Fernandez, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, "A Semantic-Based Gas Source Localization with a Mobile Robot Combining Vision and Chemical Sensing", Sensors, vol. 18, no. 12, 2018, (Q1, T1)
5. M. Gunther, J.R. Ruiz-Sarmiento, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, J. Hertzberg, "Context-aware 3D object anchoring for mobile robots", Robotics and Autonomous Systems, 2018, (Q2, T1).
6. J.R. Ruiz-Sarmiento, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, "A survey on learning approaches for Undirected Graphical Models. Application to scene object recognition", International Journal of Approximate Reasoning, vol. 83, pp. 434-451, 2017, c
7. F. Melendez-Fernandez, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, "A web-based solution for robotic telepresence", International Journal of Advanced Robotic Systems, vol 83, n.6 (2017) (Q4,T3).
8. J.R. Ruiz-Sarmiento, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, "Robot@Home, a robotic dataset for semantic mapping of home environments", The International Journal of Robotics Research, vol.36, no. 2, pp. 131-141, 2017 (**Q1,T1**).
9. J.R. Ruiz-Sarmiento, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, "Building Multiversal Semantic Maps for Mobile Robot Operation", Knowledge-Based Systems, 2017 (**Q1,T1**).
10. Orlandini, A. Kristoffersson, L. Almquist, P. Bjorkman, A. Cesta, G. Cortellessa, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, K. Gustafsson, A. Kiselev, A. Loufti, F. Melendez-Fernandez, M. Nilsson, L. Odens Hedman, E. Odontidou, J.R. Ruiz-Sarmiento, M. Scherlund, L. Tiberio, S.V. Rump, S. Coradeschi, "ExCITE Project: A Review of Forty-two Months of Robotic Telepresence Technology Evolution", Presence: Teleoperators and Virtual Environments, 2017, (Q4, T3).
11. J. Gonzalez-Jimenez, V. Arevalo, C. **Galindo**, J.R. Ruiz-Sarmiento, An Automated Surveying and Marking System for Continuous Setting-out of Tunnels, Computer-Aided Civil and Infrastructure Engineering, 2016. (IP:4.92 – **Q1** – 1/124 Civil Eng.).
12. J.R. Ruiz-Sarmiento, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, Scene Object Recognition for Mobile Robots Through Semantic Knowledge and Probabilistic Graphical Models, Expert Systems with Applications, 2015. (IP:2.24 – **Q1** – 29/123 CS AI).
13. J.R. Ruiz-Sarmiento, C. **Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, Exploiting Semantic Knowledge for Robot Object Recognition, Knowledge-Based Systems, vol. 86, pp. 131--142, 2015. (IP:2.94 – **Q1** – 16/123 CS AI).

14. **C. Galindo**, A. Saffiotti, Inferring Robot Goals from Violations of Semantic Knowledge, *Robotics and Autonomous Systems*, vol. 61, no. 10, pp. 1131-1143, 2013. (IP:1.105 – Q3 – 11/21 Robotics).
15. J.A. Fernandez-Madriral, L. Llopis, A. Cruz-Martin, **C. Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, H: a component-based specification language for heterogeneous applications, *Computer Standards & Interfaces*, 2012 (IP:1.117 – Q2 – 10/57 CS, Software Eng.)
16. Cruz-Martin, J.A. Fernandez-Madriral, **C. Galindo**, J. Gonzalez-Jimenez, C. Stockmans-Daou, J.L. Blanco, A Lego Mindstorms NXT approach for teaching at data acquisition, control systems engineering and real-time systems undergraduate courses, *Computers & Education*, vol. 59, no. 3, 2012. (IP: 2.775 – **Q1** – 15/100, CS, Interdisciplinary applications).
17. **Galindo**, J. Gonzalez, J.A. Fernandez-Madriral, Interactive in-vehicle guidance through a Multihierarchical representation of Urban map, *International Journal of Intelligent Systems*, vol. 25, no. 7, 2010. (IP: 1.331 – Q3 – 57/108 CS, AI).
18. **J. González**, J.-L. Blanco, C. Galindo, A. Ortiz-de-Galisteo, J.-A. Fernández-Madriral, F.-A. Moreno, and J. Martínez, Mobile Robot Localization based on Ultra-Wide-Band Ranging: A Particle Filter Approach, *Robotics and Autonomous Systems* *Robotics and Autonomous Systems*, vol. 57, pp. 496-507, 2009. (Q2,T2)

C.2. Proyectos

Europeos

- *MoveCare: Multiple-actOrs Virtual Empathic CARgiver for the Elder*. Call H2020-ICT 2016-2017. 11 partners: Italia (coordinador), UK, Suecia, España, Chipre.
- *GIRAFF +: Combining social interaction and long term monitoring for promoting independent living*. **ICT Call 7 FP7-ICT-2011-7**. 12 partners: Suecia (coordinador), Italia, UK, Portugal, Eslovenia, España- Enero 2012-Diciembre 201. (262.000 €)
- *Enabling SoCial Interaction Through Embodiment*. **AAL (Ambient Assisted Living) Program (UE)**. 6 socios: Univ. Örebro (Suecia), Giraff AB (Suecia), CNR-ISTC (Italia), RatioConsulta (Italia), Örebro City Council (Suecia). Julio 2010 - Dic 2013. (112.000 €)
- *AGAVE: AGv nAvigation system based on flexible and innovatiVE UWB positioning*. **EU CRAFT program**. 10 socios: Alemania, Italia, Portugal, España. 2005-2007 (99.200 €)

Plan Nacional (últimos años)

- *WISER: Creación y explotación de mapas semánticos por robots móviles*. (Ene'18-Dec'20)
- *PROMOVE: Advances in mobile robotics for promoting independent life of elders*. **DPI2014-55826-R**. (Jan'15 – Dec'17)
- *Nuevos desarrollos hacia un robot en casa*. **DPI2011**. (147.620,00 €)
- *Construcción de Mapas Métrico-Topológicos en Robótica Móvil*. **DPI2008** (155.400 €)
- *Robots Móviles Asistentes en Entornos con Presencia Humana*. **DPI2005** (126.000 €)

Junta de Andalucía

- *Mejora de la capacidad sensorial y autónoma de robots mediante olfato*. **Proyecto de excelencia TEP2012-530** . 29 Enero 2014- Enero 2019 (134.894 €)
- *Desarrollo de un Robot Móvil con Capacidad Olfativa*. **Proyecto de excelencia 2008-TEP-4016**. Enero 2009 - Marzo 2014 (232.046 €)

C.3. Contratos, méritos tecnológicos o de transferencia

- Sistema de Replanteo y Marcado Continuo de Túneles. Empresa SACYR S.A.U. Noviembre 2008-hasta: Abril 2011 (205.985,29 €)

- Roadbot: Diseño de un vehículo robótico para levantamiento 3d automático de carreteras. Empresa: SACYR S.A.U..Julio 2007 - Diciembre 2010. (163.300 €).
- Diseño y desarrollo del módulo de acondicionamiento y adquisición de señales procedentes de sensores (Proyecto CENIT PROMETEO). **Empresa:** MESUREX S.L. 2007 (29.115 €)
- Reconocimiento de objetos para la vigilancia de yacimientos arqueológicos marítimos mediante satélite. Empresa: DECASAT. Junio 2007 - Junio 2008. (5.160 €)
- Asesoramiento, estudio y programación de elementos de visión y procesamiento de imágenes de un prototipo de cámara térmica **Empresa:** MESUREX S.L. 2007-2008. (28.884€)

C.4. Patentes

- *Vehículo terrestre para el análisis topográfico de firmes de infraestructuras lineales (MODELO DE UTILIDAD)*. Nº de Publicación: 1069405 Fecha concesión: 16/03/2009. Titular: SACYR S.A.U. **En explotación por la empresa SACYR S.A.U.**
- *Método y sistema para replanteo automático y continuo en obras de excavación/perforación de un túnel y programa de ordenador para ejecutar dicho método*. Número de patente o CCP: ES 2389802 B1: Fecha concesión: 31 de Octubre de 2012 Titular: SACYR S.A.U. **En explotación por la empresa SACYR S.A.U.**

C.5. Otros

- Editor del Special Issue on COMPUTER-BASED INTELLIGENT TECHNOLOGIES FOR IMPROVING THE QUALITY OF LIFE. IEEE Journal of Biomedical and Health Informatics (J-BHI), 2014
- Miembro del “Program Committee” de los congresos: International Conference on Informatics in Control, Automation, and Robotics (ICINCO), 2014, European Conference on Mobile Robotics, 2013 (ECMR), y 14th Portuguese Conference on Artificial Intelligence (EPIA), 2009.
- Premio Extraordinario de Tesis Doctoral curso 2004-2006 por la Escuela Superior de Ingenieros Industriales de la Universidad de Málaga.