

Fecha del CVA	14/04/2023
---------------	------------

Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre	Javier		
Apellidos	Serón Barba		
Sexo	Hombre	Fecha de Nacimiento	18/03/1975
DNI/NIE/Pasaporte			
URL Web			
Dirección Email	jseron@uma.es		
Open Researcher and Contributor ID (ORCID)	0000-0002-2467-3862		

A.1. Situación profesional actual

Puesto	Ayudante Doctor		
Fecha inicio	2021		
Organismo / Institución	Universidad de Málaga		
Departamento / Centro	Ingeniería de Sistemas y Automática / Escuela de Ingenierías		
País	España	Teléfono	
Palabras clave			

A.3. Formación académica

Grado/Master/Tesis	Universidad / País	Año
Ingeniería de los Sistemas de Producción	Universidad de Málaga / España	2012
Ingeniero Industrial	Universidad de Málaga	2000

Parte C. LISTADO DE APORTACIONES MÁS RELEVANTES

C.1. Publicaciones más importantes en libros y revistas con “peer review” y conferencias

AC: Autor de correspondencia; (nº x / nº y); posición firma solicitante / total autores. Si aplica, indique el número de citaciones

- Artículo científico.** Juan Bravo-Arrabal; J. J. Fernandez-Lozano; Javier Serón; Jose Antonio Gomez-Ruiz; Alfonso Garcia-Cerezo. 2021. Development and Implementation of a Hybrid Wireless Sensor Network of Low Power and Long Range for Urban Environments. Sensors. MDPI AG.. 21.
- Artículo científico.** Jesús Morales Rodríguez; Victoria Plaza Leiva; Anthony Mandow Andaluz; Jose Antonio Gómez Ruíz; Javier Serón Barba; Alfonso J. García Cerezo. 2018. Analysis of 3D Scan Measurement Distribution with Application to a Multi-Beam Lidar on a Rotation Platform. Sensors. MDPI AG.. 18.
- Artículo científico.** Alfonso Gago Calderón; Luis Narvarte Fernández; Luis Miguel Carrasco Moreno; Javier Serón Barba. 2015. LED Bulbs technical specification and testing procedure for solar home systems. Renewable and Sustainable Energy Reviews. Elsevier B.V.. 41, pp.506-520.
- Artículo científico.** Javier Serón Barba; Jorge Luís Martínez Rodríguez; Anthony Mandow Andaluz; Antonio J. Reina Terol; Jesús Morales Rodríguez; Alfonso J. García Cerezo. 2014. Automation of the Arm-Aided Climbing Maneuver for Tracked Mobile Manipulators. IEEE Transactions on Industrial Electronics. IEEE Journals & Magazines.. 61, pp.3638-3647.
- Artículo científico.** Jesús Morales Rodríguez; Jorge Luís Martínez Rodríguez; Anthony Mandow Andaluz; Javier Serón Barba; Alfonso J. García Cerezo. 2013. Static Tip-Over Stability Analysis for a Robotic Vehicle with a Single-Axle Trailer on Slopes. IEEE /ASME Transactions on Mechatronics. IEEE Journals & Magazines.. 18, pp.697-705.

- 6 **Artículo científico.** Fernando Vidal Verdú; María José Barquero; Julian Castellanos Ramos; Rafael Navas Gonzalez; Jose Antonio Sánchez; Javier Serón Barba; Alfonso J. García Cerezo. 2011. A large area tactile sensor patch based on commercial force sensors. Sensors. MDPI AG. 11, pp.5489-5507.
- 7 **Artículo científico.** Victor F. Muñoz Martínez; Javier Serón Barba; Ricardo Molina Mesa; Jesús M. Gómez de Gabriel; J. Jesús Fernández Lozano; Alfonso J. García Cerezo. 2006. Double reflection goniophotometer. Metrologia. IOP Publishing. 43, pp.185-194.
- 8 **Artículo científico.** Victor F. Muñoz Martínez; Javier Serón Barba; Ricardo Molina Mesa; Jesús M. Gómez de Gabriel; Jesús fernández Lozano; Alfonso J. García Cerezo. 2005. Sistema Experimental de Tele-Cirugía. RevistaeSalud.com. 1-2.

C.3. Proyectos o líneas de investigación

- 1 **Proyecto.** HACIA EQUIPOS RESILIENTES DE MANIPULADORES UGV Y UAV PARA TAREAS ROBOTICAS DE BUSQUEDA Y RESCATE.. (Universidad de Málaga). 2018-2020. 291.610 €.
- 2 **Proyecto.** SISTEMA MULTI-ROBOT PARA COOPERACION CON EQUIPOS DE RESCATE DE PRIMERA RESPUESTA HUMANOS Y CANINOS EN ESCENARIOS DE CATASTROFE. (Universidad de Málaga). 01/01/2016-31/12/2018. 272.250 €.
- 3 **Proyecto.** RAMBLER: Hacia la Autonomía de Robots de Exploración de Largo Alcance en Espacios Naturales. Ministerio de Ciencia e Innovación.. (Universidad de Málaga). 01/01/2012-31/12/2014. 322.582 €.
- 4 **Proyecto.** Sistema Móvil De Información Aplicado A La Movilidad Urbana. Agencia de Obra Pública de la Junta de Andalucía. (Universidad de Málaga). 01/07/2012-01/11/2014. 289.454 €. Investigador Colaborador.
- 5 **Proyecto.** Estrategias para maniobras-3D en un Robot Tele-Autónomo de Búsqueda y Rescate Operando en Escenarios Naturales y de Desastre (Remote). Ministerio de Educación y Ciencia. Cofinanciado por el fondo Europeo de Desarrollo Regional.. (Universidad de Málaga). 01/01/2009-31/12/2011. 303.952 €.
- 6 **Proyecto.** Power E-Mobility Accelerator. Comisión Europea. (Universidad de Málaga). 01/04/2010-30/09/2011. 46.872 €. Investigador Colaborador.
- 7 **Proyecto.** Vehículo 8x8 con Propulsión Híbrida- Eléctrica (8.06/5.56.3318).. Centro para el Desarrollo Tecnológico Industrial CDTI.. (Universidad de Málaga). 01/10/2009-30/09/2011. 387.500 €.
- 8 **Proyecto.** Teleoperación De Manipuladores Móviles dotados de Sensores Táctiles en Escenarios de Crisis (P06-TEP-01379).. (Universidad de Málaga). 01/06/2007-28/02/2009. 182.000 €.
- 9 **Proyecto.** Asistente Robótico Móvil para Misiones de Exploración y Rescate (ALACRANE) DPI2005-00207. Ministerio de Educación y Ciencia. Cofinanciado por el fondo Europeo de Desarrollo Regional.. (Universidad de Málaga). 01/12/2005-31/12/2008. 225.029 €.
- 10 **Proyecto.** Sistema telerrobótico para cirugía mínimamente invasiva (DPI2003-08263).. CICYT. Ministerio de Educación y Ciencia.. (Universidad de Málaga). 01/01/2004-31/12/2006. 122.150 €.
- 11 **Proyecto.** Diseño y Evaluación de un Sistema Robótico Modular Para Cirugía Mínimamente Invasiva (PI0-21724).. Instituto de salud Carlos III. Fondos de Investigación Sanitaria.. (Universidad de Málaga). 01/01/2003-31/12/2005. 47.955 €.
- 12 **Proyecto.** Sistema robótico modular para cirugía mínimamente invasiva (PI0-21708).. Instituto de salud Carlos III. Fondos de Investigación Sanitaria.. (Universidad de Málaga). 01/01/2003-31/12/2005. 112.355 €.
- 13 **Proyecto.** Teleoperación y Control Coordinado de Sistemas Multirrobot (DPI2002-04401-C03-01).. (Universidad de Málaga). 01/12/2002-30/11/2005. 166.350 €.
- 14 **Proyecto.** Asistente Robótico para Cirugía Laparoscópica y Telediagnóstico. Aplicación y evaluación tecnológica (FIS-00/0050-01).. Instituto de salud Carlos III. Fondos de Investigación Sanitaria.. (Universidad de Málaga). 01/01/2000-31/12/2002. 93.898 €.

- 15 Proyecto.** Asistente Robótico para Cirugía Laparoscópica y Telediagnóstico. Desarrollo del Sistema Robótico y de Teleoperación (FIS- 00/0050-02).. Instituto de salud Carlos III. Fondos de Investigación Sanitaria.. (Universidad de Málaga). 01/01/2000-31/12/2002. 93.570 €.
- 16 Proyecto.** Acciones coordinadas. Consejería de Educación y Ciencia. (Universidad de Málaga). 2002-2002.
- 17 Proyecto.** Goniofotómetro para caracterización de luminarias y cálculo automático del flujo luminoso.Sistema Automático Poliarticulado para Situar un Fotómetro de Forma Relativa a una Fuente de Luz FEDER 1FD1997-1584-C02- 01.. CICYT. Ministerio de Educación y Ciencia.. (Universidad de Málaga). 01/01/2000-31/12/2001. 130.299,42 €.
- 18 Proyecto.** Acción coordinada. Consejería de Educación y Ciencia. (Universidad de Málaga). 2001-2001.
- 19 Proyecto.** Desarrollo de técnicas de control inteligente con aprendizaje para navegación de vehículos autónomos en entornos no estructurados DIOMEDES. (Universidad de Málaga). Desde 10/2019. 44.087,66 €.
- 20 Proyecto.** Ayudas G.I. TEP119. Consejería de Educación y Ciencia. (Universidad de Málaga).

C.4. Actividades de transferencia de tecnología/conocimiento y explotación de resultados

- 1** ES 2 343 558 B2. Sistema robótico con capacidad todo-terreno y brazo manipulador múltiple, y elementos de control y sensoriales separables y al mismo tiempo funcionales España. 2009. Universidad de Málaga.
- 2** P200602091. Sistema robótico de asistencia a la cirugía mínimamente invasiva capaz de posicionar un instrumento quirúrgico en respuesta a las órdenes del cirujano sin fijación a la mesa de operaciones ni calibración previa del punto de inserción. 01/09/2006. Universidad de Málaga.