



JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Generado desde: Pruebas de SICA (Central)
Fecha del documento: 13/04/2023

v 1.4.0

bffe06d04789ad8ae08d0d648bd382ea

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/>



Resumen libre del currículum

Descripción breve de la trayectoria científica, los principales logros científico-técnicos obtenidos, los intereses y objetivos científico-técnicos a medio/largo plazo de la línea de investigación. Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Profesor Titular de Universidad en el Área de Conocimiento de Ingeniería de Sistemas y Automática desde 2009. Completados los estudios de Ingeniería Industrial en 1997, y obtenido el grado de Doctor en 2002, ambos en la Universidad de Málaga.

En su actividad investigadora ha trabajado sobre aplicaciones de la robótica y la mecatrónica a diversos ámbitos, desde la cirugía hasta los vehículos inteligentes, destacando en los últimos años las aplicaciones a la movilidad y el vehículo eléctrico, autónomo y conectado, pero también la monitorización de instalaciones y la seguridad ante fallos. Como resultado de ese trabajo, junto con las publicaciones en revistas y congresos, destaca el registro de 11 patentes para la Universidad de Málaga, varias ellas transferidas a la industria. Asimismo desarrolla proyectos de innovación docente, como la Summer School in Mechatronics, en la que la Universidad de Málaga colabora con otras universidades europeas, y que ha obtenido financiación europea bajo la convocatoria Erasmus Intensive Programmes durante el máximo de tres años consecutivos, dos de ellos como Investigador Principal.

Director de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería Industrial de la Universidad de Málaga (2012-2017). Previamente, como Subdirector (2004-2012), se ocupó del diseño y la implantación de los nuevos títulos del Espacio Europeo de Educación Superior.



JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Apellidos: **FERNANDEZ LOZANO**
Nombre: **JUAN JESUS**
DNI:
ORCID: **0000-0002-8174-1331**
ResearcherID: **L-1199-2104**
ScopusID: **6603920944**
Fecha de nacimiento: **31/08/1972**
Sexo: **Hombre**
Nacionalidad: **España**
País de nacimiento: **España**
Teléfono fijo:
Correo electrónico: **jesus.fernandez@uma.es**
Teléfono móvil:

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Málaga
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática
Categoría profesional: Profesor titular de universidad
Ciudad entidad empleadora: Málaga, Andalucía, España
Teléfono:
Fecha de inicio: 09/06/2009
Régimen de dedicación: Tiempo completo



Formación académica recibida

Titulación universitaria

Doctorados

Programa de doctorado: DOCTOR INGENIERO INDUSTRIAL

Entidad de titulación: Universidad de Málaga. Escuela Técnica Superior de Ingeniería Industrial

Fecha de titulación: 2002

Título de la tesis: Robots para movimiento de la cámara en cirugía laparoscópica

Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

Título del trabajo: Contribuciones al desarrollo de sistemas de sensores basados en redes inalámbricas para aplicaciones con robots y sistemas autónomos

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Málaga. Ingeniería de Sistemas y Automática

Participación en proyectos de innovación docente

1 Título del proyecto: Summer School in Mechatronics (2013)

Aportación al proyecto: The Summer School on Mechatronics is jointly organized by Brno University of Technology (BUT), Technische Universität Dresden (TUD), and Universidad de Málaga (UMA), with the support of the Lifelong Learning Programme of the European Union. Misión The goal of this Summer School is to bring together students and instructors for an intensive two-week training and education program based on a comprehensive synthesis of complementary research results gained at the three universities from current research projects in the field of robotics. The Summer School will enable multinational student interaction through project-based learning. The Summer School was held in Brno (Czech Republic), 23 Sep - 4 Oct 2013

Nombre del investigador/a principal (IP): ANTONIO MANDOW ANDALUZ

Nº de participantes: 14

Fecha de finalización: 31/08/2014

Duración: 364 días

2 Título del proyecto: Summer School in Mechatronics 2012

Aportación al proyecto: La Universidad Técnica de Dresde (TUD) de Alemania, la Brno University of Technology (BUT) de la República Checa y la Universidad de Málaga (UMA) de España organizan conjuntamente una Escuela de Verano en Mecatrónica. El objetivo de esta escuela de verano es presentar a los alumnos una síntesis de los resultados de investigación adquiridos en las tres universidades en el campo de la robótica, de modo que se introduce a los alumnos en aspectos que quedan fuera del alcance de los planes de estudio normales. Los cursos se centran en la integración de conocimientos multidisciplinares en Mecatrónica, usando robots como plataforma básica de un programa de trabajo con una gran componente práctica. El esquema general del programa: - 10 días de trabajo durante dos semanas (10 días x 8 horas = 80 horas de curso). - El último día está dedicado a una competición de robótica, diseñada para hacer que los estudiantes apliquen los conocimientos teóricos y prácticos que han adquirido en los días anteriores. - Créditos ECTS: 3. - 3 x 10 estudiantes (TUD, UMA, BUT). - Evaluación



basada en el trabajo práctico. - Metodología de trabajo mediante aprendizaje basado en problemas. - Idioma de los cursos: Inglés - Durante el fin de semana dentro del periodo del curso se planificarán actividades sociales interculturales. Los estudiantes son seleccionados sobre la base de los criterios siguientes: competencia científica, perfil académico, motivación y competencia social y cultural. La conclusión con éxito de los tres primeros cursos de los estudios de ingeniería es también un requisito previo.

Nombre del investigador/a principal (IP): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Nº de participantes: 15

Importe concedido: 29,113.5 €

Fecha de finalización: 31/08/2013

Duración: 364 días

3 Título del proyecto: Summer School in Mechatronics 2011

Aportación al proyecto: The Technical University of Dresden (TUD) from Germany, the Brno University of Technology (BUT) from Czech Republic and the University of Malaga (UMA) from Spain jointly organize a Summer School in Mechatronics. The aim of this summer school is to present to the students a synthesis of research results gained at the three universities in the field of robotics, so that students are introduced to subjects out of the scope of regular study programmes. Courses focus on the multidisciplinary integration of knowledge in mechatronics, using robots as a basic platform for practical work. The general outline of the program: -10 work days during two weeks (10 days x 8 hours= 80 course hours) at the University of Malaga. -After four days, the fifth is devoted to a robotic competition, designed to make the students apply the theoretical and practical knowledge they have acquired in the previous days. There are two of these competitions. -ETCS Credit Points: 3. -3 x 10 students (TUD, UMA, BUT). -Evaluation based on practical work: fifth and tenth day are devoted to robotic competitions based on the competences they have acquired during the courses. -Course language: English. -During the weekend in the programme period, social e intercultural activities shall be planned. Students are selected on the basis of the following criteria: scientific qualification, academic profile, motivation, and social and cultural competence. Successful completion on the first three courses of any engineering studies is also a prerequisite.

Nombre del investigador/a principal (IP): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Nº de participantes: 13

Fecha de finalización: 31/08/2012

Duración: 365 días

4 Título del proyecto: Apoyo a las tutorías especializadas mediante el uso de archivos de vídeo (videocast) y programas de simulación interactiva basados en Sysquake a través de la plataforma de enseñanza virtual de la UMA

Aportación al proyecto: Las asignaturas de ingeniería, que requieren un amplio abanico de conocimientos matemáticos y con un alto grado de practicidad, exigen al alumnado un esfuerzo adicional que repercute directamente en un aumento de su carga de trabajo. Este efecto plantea dos consecuencias no deseadas: 1. Los estudiantes invierten un esfuerzo importante en comprender las herramientas matemáticas y pierden la perspectiva de su utilidad en el ámbito de la asignatura. Con lo cual, se corre el peligro de no alcanzar los conocimientos adecuados para las competencias asignadas a la disciplina. 2. No se consigue un tiempo de dedicación homogéneo a lo largo de la asignatura. Se producen picos de sobreesfuerzo por parte del alumnado cuando se acercan las sesiones prácticas y al final de cada cuatrimestre. Esto repercute en que el alumnado no ha asimilado debidamente los conocimientos teóricos para afrontar las sesiones prácticas, lo que conlleva la pérdida de la eficiencia de las mismas. La presente propuesta de proyecto de innovación docente se centra en mitigar los dos problemas más arriba mencionados en el ámbito de las asignaturas de robótica de la titulación de Ingeniero en Automática y Electrónica Industrial. Estas forman un conjunto de cuatro disciplinas que cumplen las características mencionadas con anterioridad: un uso intensivo de herramientas matemáticas y un grado de practicidad del 40%. Para ello, se propone el uso del Campus Virtual de la Universidad de Málaga no sólo para virtualizar contenidos teóricos sino incluir también los aspectos prácticos. En concreto, se pretende incluir en la enseñanza virtual el uso de videocast como herramientas de apoyo a las tutorías especializadas y como ayuda a la comprensión de los conceptos fundamentales de cada disciplina. Asimismo, esta acción se complementará con el uso de programas de simulación interactiva basados en Sysquake para consolidar los aspectos prácticos derivados de los mencionados conceptos.

Nombre del investigador/a principal (IP): VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

Nº de participantes: 8

Entidad financiadora: Universidad de Málaga.
Innovación Educativa

Tipo de entidad: Departamento Universitario



Fecha de finalización: 30/09/2010

Duración: 729 días

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:** SAR 4.0: Leapfrogging to a New Paradigm in Cooperative Human-Robot Cyber-physical Systems for Search and Rescue.
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION
Nº de investigadores/as: 23
Cód. según financiadora: PID2021-122944OB-I00
Fecha de inicio: 01/01/2022 **Duración:** 1095 días
Cuantía total: 213,565 €
- 2 Nombre del proyecto:** Desarrollo de controladores neuroborrosos para la optimización del rendimiento de aerogeneradores en plataformas semisumergibles off-shore.
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Junta de Andalucía
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: UMA-CEIATECH-18
Fecha de inicio: 16/05/2020 **Duración:** 594 días
Cuantía total: 29,178.5 €
- 3 Nombre del proyecto:** Desarrollo de técnicas de control inteligente con aprendizaje para navegación de vehículos autónomos en entornos no estructurados DIOMEDES (Development of Intelligent cOntrol Methods using lEarning for autonomous vehicle navigation in unstructureD vironmentS)
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Junta de Andalucía
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MORALES RODRIGUEZ
Nº de investigadores/as: 7
Cód. según financiadora: UMA18-FEDERJA-090
Fecha de inicio: 15/11/2019 **Duración:** 731 días
Cuantía total: 44,087.66 €
- 4 Nombre del proyecto:** Towards Resilient UGV and UAV Manipulator Teams for Robotic Search and Rescue Tasks (TRUST-ROB)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: MINECO
Nº de investigadores/as: 16
Cód. según financiadora: RTI2018-093421-B-I00
Fecha de inicio: 01/01/2019 **Duración:** 1095 días
Cuantía total: 291,610 €



- 5** **Nombre del proyecto:** PLATAFORMAS ROBOTICAS PARA EL LABORATORIO Y AREA DE EXPERIMENTACIÓN EN NUEVAS TECNOLOGÍAS PARA LA INTERVENCIÓN EN EMERGENCIAS Y CATASTROFES (LAENTIEC).
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: MINISTERIO DE CIENCIA, INNOVACIÓN Y UNIVERSIDADES
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 7
Cód. según financiadora: EQC2018-004299-P
Fecha de inicio: 20/11/2018 **Duración:** 772 días
Cuantía total: 551,780.6 €
- 6** **Nombre del proyecto:** ORPHEO
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: MINECO
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: RTC-2016-5712-3
Fecha de inicio: 03/07/2016 **Duración:** 911 días
Cuantía total: 42,602 €
- 7** **Nombre del proyecto:** SISTEMA MULTI-ROBOT PARA COOPERACION CON EQUIPOS DE RESCATE DE PRIMERA RESPUESTA HUMANOS Y CANINOS EN ESCENARIOS DE CATASTROFE
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Gobierno de España - Ministerio de Economía, Industria y Competitividad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ
Nº de investigadores/as: 11
Cód. según financiadora: DPI2015-65186-R
Fecha de inicio: 01/01/2016 **Duración:** 1095 días
Cuantía total: 272,250 €
- 8** **Nombre del proyecto:** Smart Green Hotspots
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): RAQUEL BARCO MORENO
Nº de investigadores/as: 20
Cód. según financiadora: UNMA15-CE- 3320
Fecha de inicio: 01/01/2016 **Duración:** 730 días
Cuantía total: 320,000 €
- 9** **Nombre del proyecto:** Sistema multi-robot para cooperación con equipos de rescate de primera respuesta humanos y caninos en escenarios de catástrofe
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: MINECO
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 13



Cód. según financiadora: DPI2015-65186-R
Fecha de inicio: 01/01/2016
Cuantía total: 272,250 €

Duración: 1095 días

10 Nombre del proyecto: ATICA (All Terrain Intelligent Compact & Autonomous Vehicle)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: CDTI

Nº de investigadores/as: 9

Cód. según financiadora: 806/56.3879

Fecha de inicio: 02/07/2012

Duración: 547 días

11 Nombre del proyecto: Sistema móvil de información aplicado a la movilidad urbana

Ámbito geográfico: Autonómica

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Nº de investigadores/as: 7

Cód. según financiadora: G-GI3000/IDIZ

Fecha de inicio: 01/01/2012

Duración: 1002 días

Cuantía total: 289,454 €

12 Nombre del proyecto: PLATAFORMA ROBOTIZADA PARA LA ASISTENCIA EN TECNICAS NOTES/SILS

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

Nº de investigadores/as: 8

Cód. según financiadora: DPI2010-21126-C03-01

Fecha de inicio: 01/01/2011

Duración: 1095 días

Cuantía total: 270,000 €

13 Nombre del proyecto: Plataforma robotizada para la asistencia en técnicas NOTES/SILS

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: MICINN

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

Nº de investigadores/as: 6

Cód. según financiadora: DPI2010-21126-C03-01

Fecha de inicio: 01/01/2011

Duración: 1460 días

Cuantía total: 326,700 €

14 Nombre del proyecto: POWER E-MOBILITY ACCELERATOR

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: UNIÓN EUROPEA

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Nº de investigadores/as: 17

Cód. según financiadora: S.T. 2 4.1. 6

Fecha de inicio: 01/04/2010

Duración: 547 días

Cuantía total: 46,873 €

15 Nombre del proyecto: Equipamiento para construcción de modelos y medición del campo de velocidad del flujo en un túnel aerodinámico, para el laboratorio de aero-hidrodinámica de vehículos de la Universidad de Málaga

Ámbito geográfico: Nacional



Entidad de realización: Ministerio de Economía y Competitividad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 14
Cód. según financiadora: UNMA10-1E-1239
Fecha de inicio: 01/01/2010 **Duración:** 1095 días
Cuantía total: 79,945.6 €

16 Nombre del proyecto: Equipamiento para construcción de modelos y medición del campo de velocidad del flujo en un túnel aerodinámico, para el laboratorio de aero-hidrodinámica de vehículos de la Universidad de Málaga

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Ministerio de Ciencia e Innovación

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Nº de investigadores/as: 14

Cód. según financiadora: UNMA101E1239

Fecha de inicio: 01/01/2010

Duración: 1095 días

Cuantía total: 79,945.6 €

17 Nombre del proyecto: EUROSTAR Q*SAIL: CERTIFICACIÓN DE LA TECNOLOGÍA BASADA EN VELAS PARA LA EXTRACCIÓN DE LA ENERGÍA DE LAS CORRIENTES DE MAREA

Ámbito geográfico: Unión Europea

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO

Nº de investigadores/as: 8

Cód. según financiadora: EI 4409 - Q-SAIL

Fecha de inicio: 07/09/2009

Cuantía total: 11,600 €

18 Nombre del proyecto: ROBOT AUTÓNOMO PARA CIRUGÍA MÍNIMAMENTE INVASIVA

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

Nº de investigadores/as: 13

Cód. según financiadora: P07-TEP-02897

Fecha de inicio: 19/12/2007

Cuantía total: 379,618 €

19 Nombre del proyecto: ROBOT QUIRURGICO AUTOGUIADO PARA CIRUGIA MINIMAMENTE INVASIVA EN SOLITARIO

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

Nº de investigadores/as: 7

Cód. según financiadora: DPI2007-62257

Fecha de inicio: 01/10/2007

Duración: 1095 días

Cuantía total: 272,008 €

20 Nombre del proyecto: SISTEMAS AUTÓNOMOS Y DISTRIBUIDOS PARA LA CONSERVACIÓN DEL MEDIO NATURAL. AÑO 2008

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a



Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ANIBAL OLLERO BATURONE
Nº de investigadores/as: 24
Cód. según financiadora: EXC/2005/TEP-375
Fecha de inicio: 01/03/2006 **Duración:** 729 días
Cuantía total: 151,160 €

21 Nombre del proyecto: SISTEMAS AUTÓNOMOS Y DISTRIBUIDOS PARA LA CONSERVACIÓN DEL MEDIO NATURAL
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ANIBAL OLLERO BATURONE
Nº de investigadores/as: 34
Cód. según financiadora: EXC/2005/TEP-375
Fecha de inicio: 01/03/2006 **Duración:** 1095 días
Cuantía total: 151,160 €

22 Nombre del proyecto: EURON II: EUROPEAN ROBOTICS RESEARCH NETWORK
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Grado de contribución: Investigador/a
Nº de investigadores/as: 13
Cód. según financiadora: FP6-507728
Fecha de inicio: 01/01/2004
Cuantía total: 0 €

23 Nombre del proyecto: SISTEMA ROBÓTICO MODULAR PARA TELECIROGÍA MÍNIMAMENTE INVASIVA
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ
Nº de investigadores/as: 5
Cód. según financiadora: PI021708
Fecha de inicio: 31/12/2002 **Duración:** 1096 días
Cuantía total: 112,355 €

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

1 Nombre del proyecto: Realización de trabajos de investigación en el proyecto denominado ¿Liderazgo Español para el Avance de la eólica Flotante (LEAF)¿, a desarrollar en el marco del programa de financiación de Iniciativas Estratégicas Sectoriales de Innovación Empresarial (Programa "Misiones") del CDTI
Ámbito geográfico: Nacional
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.5868 CDTI
Fecha de inicio: 01/03/2021
Cuantía total: 23,997.6 €

2 Nombre del proyecto: Realización de trabajos de investigación en el proyecto denominado W2P-HERA: Hibridación de Energía Renovable y Acuicultura, a desarrollar en el marco de los incentivos de la CTA y del CDTI



Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 4
Fecha de inicio: 10/03/2020
Cuantía total: 13,062.79 €

3 **Nombre del proyecto:** Proyecto Piloto 5G Vodafone Andalucía- Caso 2: Robótica de Emergencias.
Ámbito geográfico: Nacional
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 9
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.5582
Fecha de inicio: 01/11/2019 **Duración:** 760 días
Cuantía total: 652,997 €

4 **Nombre del proyecto:** VEHICULO ELECTRICO AUTOMATIZADO PARA PRUEBAS DE SENSORES DE RANGO EN VEHICULOS AUTONOMOS. Car Assisted with Radar and Camera Intellgent Sensors (CARCIS). IERTEC SMART
Ámbito geográfico: Nacional
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: 806/56.5249
Fecha de inicio: 01/07/2018 **Duración:** 1218 días
Cuantía total: 45,000 €
Resultados relevantes: CARCIS pretende dar respuesta a los problemas de costes asociados con la implementación de un sensor panorámico del entorno en un vehículo autónomo de nivel 4. Los sistemas de sensorización actuales son discretos y requieren de un proceso de validación independiente, sin existir un kit estándar que pueda ser incorporado directamente a un vehículo. Para ello, la solución que se pretende es diseñar y desarrollar un sistema completo, mediante la fusión de sensores, y la validación en campo mediante una prueba de conducción que permita realizar la calibración de cada uno de los sensores y del elemento central de control (ECU) y su validación tanto desde el punto de vista de fiabilidad como de pruebas de campo, en un entorno de pruebas (circuito en recito cerrado homologado), con calles, rotondas, túneles, edificios, semáforos, e infraestructuras de comunicaciones.

5 **Nombre del proyecto:** VEHICULO ELECTRICO AUTOMATIZADO PARA PRUEBAS DE SENSORES DE RANGO EN VEHICULOS AUTONOMOS. Car Assisted with Radar a.nd Camen Intellgent Sensors (CARCIS). PREMO
Ámbito geográfico: Nacional
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: 806/56.5248
Fecha de inicio: 01/07/2018 **Duración:** 1218 días
Cuantía total: 135,000 €
Resultados relevantes: CARCIS pretende dar respuesta a los problemas de costes asociados con la implementación de un sensor panorámico del entorno en un vehículo autónomo de nivel 4. Los sistemas de sensorización actuales son discretos y requieren de un proceso de validación independiente, sin existir un kit estándar que pueda ser incorporado directamente a un vehículo. Para ello, la solución que se pretende es diseñar y desarrollar un sistema completo, mediante la fusión de sensores, y la validación en campo mediante una prueba de conducción que permita realizar la calibración de cada uno de los sensores y del elemento central de control (ECU) y su validación tanto desde el punto de vista de fiabilidad como de pruebas de campo, en un entorno de pruebas (circuito en recito cerrado homologado), con calles, rotondas, túneles, edificios, semáforos, e infraestructuras de comunicaciones.



- 6 Nombre del proyecto:** VICTORIA (VEHICLE INITIATIVE CONSORTIUM FOR TRANSPORT OPERATION AND ROAD INDUCTIVE APPLICATIONS) . DESARROLLO DE UN CARRIL PARA CARGA DE VEHÍCULOS ELÉCTRICOS POR INDUCCIÓN. (Colaboración con CONACON)
Ámbito geográfico: Autonómica
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 11
Cód. según financiadora: 8.09/5.56.4175 INNTERCON
Fecha de inicio: 01/04/2013 **Duración:** 639 días - 1 hora
Cuantía total: 80,000 €
Resultados relevantes: Colaboración con la empresa Conservación, Asfalto y Construcción S.A. en el diseño e integración de un carril para facilitar la carga inductiva de vehículos eléctricos.
- 7 Nombre del proyecto:** VICTORIA (VEHICLE INITIATIVE CONSORTIUM FOR TRANSPORT OPERATION AND ROAD INDUCTIVE APPLICATIONS) . DESARROLLO DE UN CARRIL PARA CARGA DE VEHÍCULOS ELÉCTRICOS POR INDUCCIÓN (Colaboración con EMT S.A.M.)
Ámbito geográfico: Autonómica
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 10
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.4176 INNTERCON
Fecha de inicio: 01/04/2013 **Duración:** 639 días - 1 hora
Cuantía total: 70,000 €
Resultados relevantes: Colaboración con la Empresa Malagueña de Transportes S.A.M. en el rediseño y modificaciones de un autobús eléctrico para su uso con carga inductiva, y la integración con el resto del conjunto.
- 8 Nombre del proyecto:** Realización de trabajos de investigación en el proyecto "Soluciones eólicas para el mar (SEAMAR)", a desarrollar en el marco del Programa Feder-Innterconecta
Ámbito geográfico: Autonómica
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.3900 INNTERCON
Fecha de inicio: 01/09/2012 **Duración:** 851 días - 1 hora
Cuantía total: 45,000 €
- 9 Nombre del proyecto:** Realización de trabajos de investigación en el proyecto "Vehículo logístico de alta movilidad y capacidad de conducción autónoma - Proyecto ATICA-", a desarrollar en el marco del programa Feder-innterconecta
Ámbito geográfico: Autonómica
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 6
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.3879 INNTERCON
Fecha de inicio: 01/06/2012 **Duración:** 668 días
Cuantía total: 280,000 €
- 10 Nombre del proyecto:** Realización de un proyecto de I+D+i "Sistema móvil de información urbana aplicado a la movilidad urbana", en el ámbito competencial de la Consejería de Obras Públicas y Vivienda y cofinanciado con fondos FEDER
Ámbito geográfico: Autonómica
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.3822 LICITACION
Fecha de inicio: 01/01/2012 **Duración:** 1064 días



Cuantía total: 245,300 €

- 11 Nombre del proyecto:** INSROCA: Diseño y desarrollo de un robot para inspección de elementos a presión de calderas de recuperación en centrales energéticas
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: 56/3712
Fecha de inicio: 12/07/2011 **Duración:** 731 días
Resultados relevantes: Diseño y desarrollo de un robot para inspección de elementos a presión de calderas de recuperación en centrales energéticas, basado en los desarrollos previos del proyecto ROBOCA. Se incorpora una optica deplegable en la cabeza de inspección.
- 12 Nombre del proyecto:** ANEXO 25 AL ACUERDO DE COLABORACIÓN ENTRE OPTIMI SPAIN, S.L.U. Y LA UNIVERSIDAD, DE MALAGA DE FECHA 1 DE JULIO DE 2003
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.2156-9
Fecha de inicio: 01/07/2009
Cuantía total: 258,680 €
- 13 Nombre del proyecto:** CONTRATO CON OPTIMI SPAIN SLU PARA LA REALIZACIÓN DEL PROYECTO DE INVESTIGACIÓN, DESARROLLO E INNOVACIÓN "WITLE", EN EL MARCO DE LOS PROGRAMAS DE FINANCIACIÓN DE PROYECTOS DE BASE TECNOLÓGICA DEL CDTI
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.2156-10 CDTI
Fecha de inicio: 14/06/2009
Cuantía total: 597,400 €
- 14 Nombre del proyecto:** VEHÍCULO 8X8 CON PROPULSIÓN HÍBRIDA-ELÉCTRICA
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 13
Cód. según financiadora: 806/56.3318
Fecha de inicio: 03/04/2009
Cuantía total: 449,500 €
- 15 Nombre del proyecto:** ANEXO 22 AUTOMATIZACIÓN DE SISTEMAS DE COMUNICACIONES APLICADAS A COMUNICACIONES MÓVILES
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.2156-B CICE CDTI
Fecha de inicio: 01/07/2008 **Duración:** 183 días - 1 hora
Cuantía total: 155,000 €



- 16** **Nombre del proyecto:** ANEXO 21 AUTOMATIZACIÓN DE SISTEMAS DE COMUNICACIONES APLICADAS A COMUNICACIONES MÓVILES
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.2156-7 (CICE)
Fecha de inicio: 01/05/2008 **Duración:** 60 días
Cuantía total: 68,965.52 €
- 17** **Nombre del proyecto:** REALIZACIÓN DE UNA ASISTENCIA TÉCNICA PARA EL ANÁLISIS, EVALUACIÓN E INNOVACIÓN TECNOLÓGICA EN EL CAMPO DE LA MOVILIDAD URBANA
Ámbito geográfico: Autonómica
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.2971
Fecha de inicio: 01/11/2007 **Duración:** 180 días - 23 horas
Cuantía total: 10,000 €
- 18** **Nombre del proyecto:** PROYECTO ROBOCA
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.3032
Fecha de inicio: 25/06/2007 **Duración:** 731 días
Cuantía total: 180,000 €
- 19** **Nombre del proyecto:** ANEXO 17: AUTOMATIZACIÓN DE SISTEMAS DE COMUNICACIONES APLICADAS A COMUNICACIONES MÓVILES
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: 8.06/56.2156-6
Fecha de inicio: 01/01/2007 **Duración:** 179 días - 23 horas
Cuantía total: 250,000 €
- 20** **Nombre del proyecto:** REALIZACIÓN DE TRABAJOS DE INVESTIGACIÓN DENTRO DEL PROYECTO TITULADO AUTOMATIZACIÓN DE LA PRODUCCIÓN DE TUBERÍAS PARA SISTEMAS CONTRA INCENDIOS, A DESARROLLAR EN EL MARCO DE LA ORDEN DE INCENTIVOS, DE LA CONSEJERÍA DE INNOVACIÓN CIENCIA Y EMPRESA
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: 8.06/5.56.2849 (CICE)
Fecha de inicio: 01/12/2006 **Duración:** 272 días - 23 horas
Cuantía total: 65,137.41 €



- 21 Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACIÓN DE SISTEMAS DE COMUNICACIONES. (OPTIMI)
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: 8.06/56.2156
Fecha de inicio: 01/01/2006 **Duración:** 364 días
Cuantía total: 450,000 €
- 22 Nombre del proyecto:** ANALISIS EVALUACIÓN Y OBRAS DEL SISTEMA DE ACCESOS AL CASCO HISTÓRICO DE MÁLAGA
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 4
Cód. según financiadora: XSXSXSX
Fecha de inicio: 28/06/2005 **Duración:** 186 días - 1 hora
Cuantía total: 8,816 €
- 23 Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACIÓN DE SISTEMAS DE COMUNICACIONES. (OPTIMI)
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: 8.06/56.2156
Fecha de inicio: 01/01/2005 **Duración:** 364 días
Cuantía total: 440,000 €
- 24 Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACIÓN DE SISTEMAS DE COMUNICACIONES (TARTEC)
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: 8.06/56.2156
Fecha de inicio: 01/07/2003 **Duración:** 549 días - 1 hora
Cuantía total: 170,000 €

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

- 1 Título propiedad industrial registrada:** Sistema de inspección de elementos a presión de calderas de recuperación de centrales de generación eléctrica y método asociado
Descripción de cualidades: Sistema de inspección de elementos a presión de calderas de recuperación de centrales de generación eléctrica y método asociado. La presente invención se refiere a un sistema de inspección de elementos a presión de calderas de recuperación de centrales de generación eléctrica que comprende un robot formado a su vez por un sistema de refrigeración, otro de posicionamiento y un cabezal sensor que integra un conjunto de elementos que llevan a cabo la detección de defectos en los elementos de la caldera a inspeccionar, donde dicho cabezal sensor incorpora un periscopio abatible que junto con una cámara permite tomar imágenes del interior de la caldera para la posterior inspección y detección de los elementos a presión de la misma, mientras que el método de inspección permite detectar bordes con un cierto ángulo, calculando una máscara específica para cada píxel de la imagen y aplicando la transformada de Hough a la misma.
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtenedores: JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JOSE RAMIRO MARTINEZ DE DIOS; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Casado-anibarro, Juan Carlos; Martin-ferreira, Txema; Real-rubio, Ignacio; Fernandez-garcia, Emilio; Jose Antonio Polaino Martínez; Ferrin-pozuelo, Rafael; Daniel Agredano de San Laureano; ANIBAL OLLERO BATURONE
Cód. de referencia/registro: ES2491391 **Nº de solicitud:** 2013300303
Fecha de registro: 30/06/2015
- 2 Título propiedad industrial registrada:** TELÉMETRO 3D Y PROCEDIMIENTO DE OBTENCIÓN MEDIANTE CABECEO DE UN TELÉMETRO LÁSER 2D ALREDEDOR DE SU CENTRO ÓPTICO
Descripción de cualidades: T_RESUMEN: TELÉMETRO LÁSER 3D Y PROCEDIMIENTO DE OBTENCIÓN MEDIANTE CABECEO DE UN TELÉMETRO LÁSER 2D ALREDEDOR DE SU CENTRO ÓPTICO MANTENIENDO SU MÁXIMO CAMPO DE VISIÓN.
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtenedores: Pequeño-Boyer, Alejandro; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Antonio Jesús REINA Terol
Cód. de referencia/registro: ES P201001410 **Nº de solicitud:** PCT/ES2011/000312
Fecha de registro: 08/11/2012
- 3 Título propiedad industrial registrada:** SISTEMA ROBOTIZADO PARA SERVICIO EN INVERNADEROS
Descripción de cualidades: T_RESUMEN: SISTEMA ROBOTIZADO PARA SERVICIO EN INVERNADEROS
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtenedores: ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANTONIO SIMON MATA; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Molina-Mesa, Ricardo; FRANCISCO GARCIA VACAS; ANIBAL OLLERO BATURONE
Fecha de registro: 21/02/2005
- 4 Título propiedad industrial registrada:** GONIOFOTÓMETRO DE DOBLE REFLEXIÓN
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtenedores: ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; A. MANUEL RUBIÑO LÓPEZ; Campos Acosta-, Joaquin; FRANCISCO GARCIA VACAS; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Pedraza-Moreno, Salvador; LUIS MIGUEL JIMÉNEZ-DEL-BARCO JALDO; CARLOS MARÍA SALAS HITTA;



FRANCISCO PÉREZ OCÓN; ANTONIO SIMON MATA; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

Cód. de referencia/registro: P200102639

Nº de solicitud: P200102639

Fecha de registro: 14/05/2004

5 Título propiedad industrial registrada: SISTEMA ROBÓTICO ASISTENTE PARA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtentores: CARLOS VARA THORBECK; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL

Cód. de referencia/registro: P200000603

Nº de solicitud: P200000603

Fecha de registro: 24/02/2004

6 Título propiedad industrial registrada: SISTEMA ROBÓTICO ASISTENTE PARA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtentores: CARLOS VARA THORBECK; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Cód. de referencia/registro: P9900173

Nº de solicitud: P9900173

Fecha de registro: 06/07/2001

7 Título propiedad industrial registrada: ROBOTIC SYSTEM FOR ASSISTING IN 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.

Descripción de cualidades: EN EXPLOTACIÓN POR LA EMPRESA SENER S.A.

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtentores: CARLOS VARA THORBECK; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Serón-Barba, Javier; Domínguez-Fernández, Francisco Jesús; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; Toscano-,R.; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO

8 Título propiedad industrial registrada: SISTEMA ROBÓTICO CON CAPACIDAD TODO-TERRENO Y PLATAFORMA GIRO-ESTABILIZADA PARA COLABORACIÓN CON VEHÍCULOS AÉREOS NO TRIPULADOS

Descripción de cualidades: T_RESUMEN: SISTEMA ROBÓTICO CON CAPACIDAD TODO-TERRENO Y PLATAFORMA GIRO-ESTABILIZADA PARA COLABORACIÓN CON VEHÍCULOS AÉREOS NO TRIPULADOS

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtentores: ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; Pequeño-Boyer, Alejandro; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO

Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD DE MÁLAGA

Cód. de referencia/registro: P200703290

Nº de solicitud: P200703290

9 Título propiedad industrial registrada: SISTEMA ROBÓTICO CON CAPACIDAD TODO-TERRENO Y BRAZO MANIPULADOR MÚLTIPLE, Y ELEMENTOS DE CONTROL Y SENSORIALES SEPARABLES Y AL MISMO TIEMPO FUNCIONALES

Descripción de cualidades: T_RESUMEN: SISTEMA ROBÓTICO CON CAPACIDAD TODOTERRENO Y BRAZO MANIPULADOR MÚLTIPLE, Y ELEMENTOS DE CONTROL Y SENSORIALES SEPARABLES Y AL MISMO TIEMPO FUNCIONALES.



Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtenedores: ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Pequeño-Boyer, Alejandro; Javier Serón Barba; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ

Cód. de referencia/registro: W2009074704A1

Nº de solicitud: P200703291

- 10 Título propiedad industrial registrada:** 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

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtenedores: CARLOS VARA THORBECK; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; Toscano-,R.; Domínguez-Fernández, Francisco Jesús; Javier Serón Barba; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

Cód. de referencia/registro: P200602091

Nº de solicitud: P200602091

- 11 Título propiedad industrial registrada:** SISTEMA DE TELEOPERACIÓN DE ROBOTS PARA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtenedores: CARLOS VARA THORBECK; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

- 12 Título propiedad industrial registrada:** SISTEMA DE TELEOPERACION DE ROBOTS PARA RESECCION TRANSURETRAL DE PROSTATA

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtenedores: ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; FRANCISCO GARCIA VACAS; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Jimenez-Garrido, Adolfo; EDUARDO SANCHEZ DE BADAJOZ CHAMORRO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ

- 13 Título propiedad industrial registrada:** SISTEMA ROBOTICO ASISTENTE PARA CIRUGIA LAPAROSCOPICA.

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtenedores: CARLOS VARA THORBECK; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Zambrana-lópez, Pablo; Fernández-quijano, Javier; Mayorga-rubio, Pedro; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Development and Evaluation of Fuzzy Logic Controllers for Improving Performance of Wind Turbines on Semi-Submersible Platforms under Different Wind Scenarios. Applied Sciences. 13 - 4, 2023. ISSN 2076-3417
Tipo de producción: Artículo científico
- 2** Francisco Javier Granados Ortiz; ANA ISABEL GÓMEZ MERINO; Jesús Javier Jiménez Galea; ISIDRO MARÍA SANTOS RAEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JOAQUÍN ORTEGA CASANOVA. Design and Assessment of Survey in a 360-Degree Feedback Environment for Student Satisfaction Analysis Applied to Industrial Engineering Degrees in Spain. 13 - 2, 2023. ISSN 2227-7102
Tipo de producción: Artículo científico
- 3** Sánchez-montero, Manuel; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Automatically Annotated Dataset of a Ground Mobile Robot in Natural Environments via Gazebo Simulations. Sensors. 22 - 5599, pp. 1 - 18. 2022. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.847
- 4** Juan Cantizani Estepa; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Sergio Fortes Rodríguez; RAQUEL BARCO MORENO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ. Bluetooth Low Energy for Close Detection in Search and Rescue Missions With Robotic Platforms: An Experimental Evaluation. IEEE Access. 10, pp. 106169 - 106179. 2022. ISSN 2169-3536
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.476
- 5** Bravo-arrabal, Juan; Zambrana-lópez, Pablo; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JOSE ANTONIO GOMEZ RUIZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Realistic deployment of hybrid wireless sensor networks based on ZigBee and LoRa for search and rescue applications. IEEE Access. 10, pp. 64618 - 64637. 2022. ISSN 2169-3536
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.476
- 6** Bravo-arrabal, Juan; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JOSE ANTONIO GOMEZ RUIZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Development and Implementation of a Hybrid Wireless Sensor Network of Low Power and Long Range for Urban Environments. Sensors. 21(2) - 567, 2021. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.847



- 7** Zambrana, Pablo; Fernandez-quijano, Javier; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Mayorga-rubio, Pedro; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO. Improving the Performance of Controllers for Wind Turbines on Semi-Submersible Offshore Platforms: Fuzzy Supervisor Control. *Energies*. 14(19) - 6222, 2021. ISSN 1996-1073
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.252
- 8** Bravo-arrabal, Juan; Manuel Toscano Moreno; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JOSE ANTONIO GOMEZ RUIZ; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO. The internet of cooperative agents architecture (X-ioca) for robots, hybrid sensor networks, and mec centers in complex environments: A search and rescue case study. *Sensors*. 21 - 23, 2021. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.847
- 9** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Sánchez-montero, Manuel; Mariano Morán Prados; Antonio Jesús REINA Terol; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. Reactive Navigation on Natural Environments by Continuous Classification of Ground Traversability. *Sensors*. 20 - 6423, pp. 1 - 18. 2020. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.576
- 10** JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JOSE ANTONIO GOMEZ RUIZ; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO. Integration of a Mobile Node into a Hybrid Wireless Sensor Network for Urban Environments. *Sensors*. 19 - 1, pp. 215_1 - 215_20. 2019. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.275
- 11** Mayorga-rubio, Pedro; Fernández-quijano, Javier; Zambrana-lópez, Pablo; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO; JOAQUÍN ORTEGA CASANOVA. Control inteligente para mejorar el rendimiento de una plataforma semisumergible híbrida con aerogeneradores y convertidores de oleaje: sistema de control borroso para la turbina. *Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial*. 16 - 4, pp. 480 - 491. 2019. Disponible en Internet en: <<https://polipapers.upv.es/index.php/riai/article/view/10972/0>>. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.036
- 12** JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO. Mobile Robot Lab Project to Introduce Engineering Students to Fault Diagnosis in Mechatronic Systems. *IEEE Transactions on Education*. 58, 2015. Disponible en Internet en: <<http://dx.doi.org/10.1109/TE.2014.2358551>>. ISSN 0018-9359
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1,33

- 13** JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Martín-guzmán, Miguel; Martín-ávila, Juan; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. A WIRELESS SENSOR NETWORK FOR URBAN TRAFFIC CHARACTERIZATION AND TREND MONITORING. *Sensors*. 15 - 10, pp. 26143 - 26169. 2015. Disponible en Internet en: <<http://www.mdpi.com/1424-8220/15/10/26143>>. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2,033
- 14** JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. USING NXT LEGO MOBILE ROBOTS WITH LABVIEW FOR UNDERGRADUATE COURSES ON MECHATRONICS. *IEEE Transactions on Education*. 54 - 1, pp. 41 - 47. 2011. Disponible en Internet en: <<http://dx.doi.org/10.1109/te.2010.2043359>>. ISSN 0018-9359
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.021
- 15** ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. Robots to the rescue. 1 - 11, pp. 132 - 132. 2011. ISSN 2045-3876
Tipo de producción: Artículo científico
- 16** ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. *Mechatronics*. 11, pp. 133 - 133. 2011. ISSN 2045-3876
Tipo de producción: Artículo científico
- 17** JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. Fuzzy logic and wavelet-based energy management strategy for fuel cell/ultracapacitor/battery hybrid vehicle with multiple-input DC/DC converter. *International Journal of Electric and Hybrid Vehicles*. 3 - 2, pp. 152 - 175. 2011. Disponible en Internet en: <http://www.inderscience.com/search/index.php?action=record&rec_id=42145&prevQuery=&ps=10&m=or>. ISSN 1751-4088
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0,375
- 18** VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; CARLOS VARA THORBECK; Toscano-,R.CONTROL CARTESIANO DE UN ASISTENTE ROBÓTICO PARA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA. *Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial*. 3 - 4, pp. 64 - 75. 2006. Disponible en Internet en: <http://riai.isa.upv.es/CGI-BIN/articulos%20revisados%202006/versiones%20impresas/vol3_num4/articulo3_vol3_num4.pdf>. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico
- 19** VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; Serón-Barba, Javier; Molina-Mesa,Ricardo; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. DOUBLE REFLECTION GONIOPHOTOMETER. *Metrologia*. 43 - 3, pp. 185 - 194. 2006. Disponible en Internet en: <<http://dx.doi.org/10.1088/0026-1394/43/3/001>>. ISSN 0026-1394
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.657



- 20** VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ISABEL GARCÍA MORALES; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MORALES RODRIGUEZ. PIVOTING MOTION CONTROL FOR A LAPAROSCOPIC ASSISTANT ROBOT AND HUMAN CLINICAL TRIALS. *Advanced robotics (Print)*. 19 - 6, pp. 695 - 713. 2005. ISSN 0169-1864
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.348
- 21** VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ISABEL GARCÍA MORALES; Molina-Mesa,Ricardo; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO. ON LAPAROSCOPIC ROBOT DESIGN AND VALIDATION. *Integrated Computer-Aided Engineering*. 10 - 3, pp. 211 - 229. 2003. ISSN 1069-2509
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.192
- 22** EDUARDO SANCHEZ DE BADAJOZ CHAMORRO; Jimenez-Garrido,Adolfo; FRANCISCO GARCIA VACAS; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. NUEVO BRAZO MAESTRO PARA LA RESECCIÓN TRANSUTERAL MEDIANTE ROBOT. *Archivos Españoles de Urología*. 55 - 10, pp. 1247 - 1250. 2002. ISSN 1576-8260
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0,150
- 23** VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; MANUEL FELICES MONTES. A NEW ROBOTIC ENDOSCOPE MANIPULATOR - A PRELIMINARY TRIAL TO EVALUATE THE PERFORMANCE OF A VOICE-OPERATED INDUSTRIAL ROBOT AND A HUMAN ASSISTANT IN SEVERAL SIMULATED AND REAL ENDOSCOPIC OPERATIONS. *Surgical Endoscopy*. 15 - 9, pp. 924 - 927. 2001. ISSN 1432-2218
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.374
- 24** Jimenez-Garrido,Adolfo; EDUARDO SANCHEZ DE BADAJOZ CHAMORRO; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. CITOSCOPIA ROBOTIZADA DIRIGIDA MEDIANTE LA VOZ. *Archivos Españoles de Urología*. 52 - 4, pp. 374 - 378. 1999. ISSN 1576-8260
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0,131



Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Remote Planning and Operation of a UGV Through ROS and Commercial Mobile Networks
Nombre del congreso: Fifth Iberian Robotics Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Zaragoza, España,,
Fecha de celebración: 23/11/2022
Sánchez-montero, Manuel; Manuel Toscano Moreno; Bravo-arrabal, Juan; Vera-ortega, Pablo; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "Remote Planning and Operation of a UGV Through ROS and Commercial Mobile Networks". En: ROBOT2022: Fifth Iberian Robotics Conference Advances in Robotics, Lecture Notes in Networks and Systems, vol 589. Springer, Cham.. pp. 271 - 282. 19/11/2022.
- 2** **Título del trabajo:** Integrating ROS and Android for Rescuers in a Cloud Robotics Architecture: Application to a Casualty Evacuation Exercise
Nombre del congreso: IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics 2022
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 08/11/2022
Manuel Toscano Moreno; Bravo-arrabal, Juan; RICARDO VÁZQUEZ MARTÍN; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 3** **Título del trabajo:** Integración de smartphones 5G en redes de sensores distribuidas para robótica de exteriores mediante ROS y Android
Nombre del congreso: Jornadas de Robótica, Educación y Bioingeniería
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: Málaga,
Fecha de celebración: 18/05/2022
Ruiz-mudarra, Germán; Bravo-arrabal, Juan; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "Integración de smartphones 5G en redes de sensores distribuidas para robótica de exteriores mediante ROS y Android". En: Libro de actas de las JORNADAS de ROBÓTICA, EDUCACIÓN y BIOINGENIERÍA 2022, Educación y Bioingeniería 2022. 1, pp. 91 - 99. 20/05/2022. ISBN 978-84-09-41095-8
- 4** **Título del trabajo:** Sistema de detección cercana para misiones SAR basado en BLE y sistemas robóticos
Nombre del congreso: XXXVI Simposium Nacional de la Unión Científica Internacional de Radio
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: Vigo,
Fecha de celebración: 20/09/2021
Juan Cantizani Estepa; Bravo-arrabal, Juan; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Sergio Fortes Rodríguez; RAQUEL BARCO MORENO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 5** **Título del trabajo:** Fuzzy Logic Tuning of a PI Controller to Improve the Performance of a Wind Turbine on a Semi-submersible Platform under Different Wind Scenarios
Nombre del congreso: 21st IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Berlín (Alemania),
Fecha de celebración: 11/07/2020



Zambrana-lopez, Pablo; Fernández-quijano, Javier; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO; Mayorga-rubio, Pedro. "Fuzzy Logic Tuning of a PI Controller to Improve the Performance of a Wind Turbine on a Semi-submersible Platform under Different Wind Scenarios". En: IFAC PapersOnLine. 53 - 2, pp. 12364 - 12371. 01/11/2020.

- 6** **Título del trabajo:** Fault-Tolerant Path-Tracking Control with PID Controller for 4ws4wd Electric Vehicles
Nombre del congreso: 4th International Conference on Electrical Engineering and Control Applications
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Constantine, Argelia,
Fecha de celebración: 17/12/2019
Zennir, Youcef; Allou, Sami; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. "Fault-Tolerant Path-Tracking Control with PID Controller for 4ws4wd Electric Vehicles". En: Lecture Notes in Electrical Engineering. 682, 30/09/2020.
- 7** **Título del trabajo:** Una red de sensores inalámbrica basada en hardware y software abierto para colaboración con aplicaciones de robótica a misiones de búsqueda y rescate
Nombre del congreso: XL Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: EL FERROL (LA CORUÑA), ESPAÑA,
Fecha de celebración: 04/09/2019
Lara-hurtado, Francisco José; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; RICARDO VÁZQUEZ MARTÍN.
- 8** **Título del trabajo:** Integration of a Canine Agent in a Wireless Sensor Network for Information Gathering in Search and Rescue Missions
Nombre del congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: MADRID,
Fecha de celebración: 01/10/2018
JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JOSE ANTONIO GOMEZ RUIZ; JESUS MIRANDA PAEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO. "Integration of a Canine Agent in a Wireless Sensor Network for Information Gathering in Search and Rescue Missions". En: PROCEEDINGS OF THE 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems. pp. 5685 - 5690. 01/10/2018. ISBN 9781538680933
- 9** **Título del trabajo:** Wireless Sensor Networks for Urban Information Systems: Preliminary Results of Integration of an Electric Vehicle as a Mobile Node
Nombre del congreso: Third Iberian Robotics Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería, Universidad de Sevilla,
Fecha de celebración: 22/11/2017
JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JOSE ANTONIO GOMEZ RUIZ; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO. "Wireless Sensor Networks for Urban Information Systems: Preliminary Results of Integration of an Electric Vehicle as a Mobile Node". En: Robot 2017. 694 - 2, pp. 190 - 199. 22/11/2017.
- 10** **Título del trabajo:** NODO LÁSER INTEGRADO EN SISTEMA DE INFORMACIÓN URBANA
Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA 2015
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 02/09/2015
Martin-avila, Juan; Martin-guzman, Miguel; Arroyo-martin, Jared; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CERESO.



- 11 Título del trabajo:** Coordinación de un perro de rescate sensorizado y UAV para búsqueda de víctimas - Ejercicio piloto
Nombre del congreso: XXXVI Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Bilbao, España,
Fecha de celebración: 02/09/2015
Martín-guzmán, Miguel; Martín-ávila, Juan; Javier Serón Barba; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; García-hernández, José Manuel; JESUS MIRANDA PAEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "Coordinación de un perro de rescate sensorizado y UAV para búsqueda de víctimas - Ejercicio piloto". En: Actas de las XXXVI Jornadas de Automática. pp. 352 - 357. 02/09/2015.
- 12 Título del trabajo:** Ingeniería Basada en Modelos en Prácticas de Robótica
Nombre del congreso: XXXVI Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: BILBAO, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 02/09/2015
ANTONIO JOSÉ MUÑOZ RAMIREZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL. "Ingeniería Basada en Modelos en Prácticas de Robótica". En: Actas de las XXXVI Jornadas de Automática. pp. 624 - 630. 04/09/2015. ISBN 978-84-15914-12-9
- 13 Título del trabajo:** A rapid deployment wireless sensor network for sustainable urban mobility
Nombre del congreso: 23rd MEDITERRANEAN CONFERENCE ON CONTROL AND AUTOMATION 2015
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: TORREMOLINOS (ESPAÑA),
Fecha de celebración: 16/06/2015
Martin-guzman, Miguel; Martin-avila, Juan; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "A rapid deployment wireless sensor network for sustainable urban mobility". En: Proceedings of the 23rd Mediterranean Conference on Control and Automation (MED 2015). 31/08/2015.
- 14 Título del trabajo:** SISTEMA MÓVIL DE INFORMACIÓN APLICADO A LA MOVILIDAD URBANA
Nombre del congreso: I Congreso Ciudades Inteligentes 2015
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: Madrid,
Fecha de celebración: 24/03/2015
Martín-guzmán, Miguel; Martín-ávila, Juan; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "SISTEMA MÓVIL DE INFORMACIÓN APLICADO A LA MOVILIDAD URBANA". En: I CONGRESO CIUDADES INTELIGENTES. 31/03/2015. ISBN 978-84-606-6755-1
- 15 Título del trabajo:** SISTEMA MÓVIL DE INFORMACIÓN BASADO EN UNA RED DE SENSORES INALÁMBRICOS APLICADO A LA MOVILIDAD URBANA
Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA 2014
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Valencia (ESPAÑA),
Fecha de celebración: 03/09/2014
Martin-guzman, Miguel; Martin-avila, Juan; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 16 Título del trabajo:** Design of Electric Racing Vehicles: An experience of interdisciplinary project-based education in engineering
Nombre del congreso: The 27th International Battery, Hybrid and Fuel Cell Electric Vehicle Symposium



Tipo evento: Congreso

Fecha de celebración: 17/11/2013

JOSÉ FERNÁNDEZ RAMOS; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO GAGO CALDERÓN.

- 17 Título del trabajo:** Práctica de Laboratorio mediante Robots Lego NXT y LabVIEW en la Docencia de Tolerancia a Fallos
Nombre del congreso: 3er Workshop ROBOT '11: Robótica Experimental
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingenieros, Universidad de Sevilla,
Fecha de celebración: 28/11/2011
ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.

- 18 Título del trabajo:** COMPETICIONES Y PRÁCTICAS DE ROBOTS MÓVILES CON LEGO NXT
Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA (30) (30.2009.VALLADOLID, ESPAÑA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: VALLADOLID, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 02/09/2009
JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "COMPETICIONES Y PRÁCTICAS DE ROBOTS MÓVILES CON LEGO NXT". En: ACTAS DE LAS XXX JORNADAS DE AUTOMÁTICA. pp. 1 - 6. ISBN 978-84-692-2387-1

- 19 Título del trabajo:** USING LEGO ROBOTS WITH LABVIEW FOR A SUMMER SCHOOL ON MECHATRONICS
Nombre del congreso: ICM 2009
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: MALAGA, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 14/04/2009
ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; FERNANDO VIDAL VERDU; Janschek-,Klaus. "USING LEGO ROBOTS WITH LABVIEW FOR A SUMMER SCHOOL ON MECHATRONICS". En: Proceedings of the IEEE International Conference on Mechatronics 2009. pp. 1 - 6. ISBN 978-1-4244-4194-5

- 20 Título del trabajo:** FUZZY LOGIC ENERGY MANAGEMENT STRATEGY FOR FUEL CELL/ULTRACAPACITOR/BATTERY HYBRID VEHICLE WITH MULTIPLE-INPUT DC/DC CONVERTER
Nombre del congreso: IEEE VEHICLE POWER AND PROPULSION CONFERENCE, 2009 () (.2009.DEARBORN, MICHIGAN, EE.UU.)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: DEARBORN, MICHIGAN, EE.UU.,
Fecha de celebración: 01/01/2009
Melero-Pérez, Agustín; Wenzhong-, Gao; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. "FUZZY LOGIC ENERGY MANAGEMENT STRATEGY FOR FUEL CELL/ULTRACAPACITOR/BATTERY HYBRID VEHICLE WITH MULTIPLE-INPUT DC/DC CONVERTER". En: IEEE VEHICLE POWER AND PROPULSION CONFERENCE, 2009. pp. 199 - 206.

- 21 Título del trabajo:** PLATAFORMA PARA DESARROLLO DE TÉCNICAS DE DETECCIÓN E IDENTIFICACIÓN DE FALLOS EN ROBOTS QUIRÚRGICOS
Nombre del congreso: XXVIII JORNADAS DE AUTOMÁTICA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: HUELVA,



Fecha de celebración: 05/09/2007

JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ISABEL GARCÍA MORALES; Molina-Pastrana,Luis; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "PLATAFORMA PARA DESARROLLO DE TÉCNICAS DE DETECCIÓN E IDENTIFICACIÓN DE FALLOS EN ROBOTS QUIRÚRGICOS". En: ACTAS DE LAS XXVIII JORNADAS DE AUTOMÁTICA. pp. 0 - 0. ISBN 978-84-690-7497-8

- 22 Título del trabajo:** INTERFACES PERSONA-MÁQUINA MULTIFUNCIONALES DE ALTA PORTABILIDAD
Nombre del congreso: SIMPOSIO EN INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA EN BIOINGENIERÍA: SISAB 2005 (1.2005.GRANADA, ESPAÑA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Fecha de celebración: 01/01/2005

JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Espinosa-Duarte,Javier. "INTERFACES PERSONA-MÁQUINA MULTIFUNCIONALES DE ALTA PORTABILIDAD". En: ACTAS DEL I SIMPOSIO EN INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA EN BIOINGENIERÍA: SISAB 2005. pp. X - X. ISBN 84-9732-452-8

- 23 Título del trabajo:** TRAYECTORIAS CARTESIANAS PARA UN ROBOT MÉDICO BASADAS EN EL CONCEPTO DE MANIPULABILIDAD
Nombre del congreso: SIMPOSIO EN INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA EN BIOINGENIERÍA: SISAB 2005 (1.2005.GRANADA, ESPAÑA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Fecha de celebración: 01/01/2005

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "TRAYECTORIAS CARTESIANAS PARA UN ROBOT MÉDICO BASADAS EN EL CONCEPTO DE MANIPULABILIDAD". En: ACTAS DEL I SIMPOSIO EN INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA EN BIOINGENIERÍA: SISAB 2005. pp. 159 - 164. ISBN 84-9732-452-8

- 24 Título del trabajo:** INTERFACES DE ALTA PORTABILIDAD PARA APLICACIONES DE ROBÓTICA QUIRÚRGICA
Nombre del congreso: SIMPOSIO EN INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA EN BIOINGENIERÍA: SISAB 2005 (1.2005.GRANADA, ESPAÑA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Fecha de celebración: 01/01/2005

JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; Espinosa-Duarte,Javier; Melgar-Melgar,David; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "INTERFACES DE ALTA PORTABILIDAD PARA APLICACIONES DE ROBÓTICA QUIRÚRGICA". En: ACTAS DEL I SIMPOSIO EN INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA EN BIOINGENIERÍA: SISAB 2005. pp. 153 - 158. ISBN 84-9732-452-8

- 25 Título del trabajo:** CONTROL DE MOVIMIENTOS EN UN ROBOT QUIRÚRGICO A PRUEBA DE FALLOS
Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA (25) (25.2004.CIUDAD REAL)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Ciudad de celebración: CIUDAD REAL,

Fecha de celebración: 01/01/2004

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS VARA THORBECK; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "CONTROL DE MOVIMIENTOS EN UN ROBOT QUIRÚRGICO A PRUEBA DE FALLOS". En: XXV Jornadas de automa;tica [Recurso electro;nico] : Ciudad Real 8,9 y 10 de septiembre de 2004. pp. CD-ROM - CD-ROM.



- 26 Título del trabajo:** SUPERVISIÓN LOCAL Y REMOTA DE UN SISTEMA DE CIRUGÍA ASISTIDA POR COMPUTADOR
Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA (25) (25.2004.CIUDAD REAL)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: CIUDAD REAL,
Fecha de celebración: 01/01/2004
JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; Melgar-Melgar, David; Montenegro-, María Del Carmen; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "SUPERVISIÓN LOCAL Y REMOTA DE UN SISTEMA DE CIRUGÍA ASISTIDA POR COMPUTADOR". En: XXV Jornadas de automaꝓtica [Recurso electroꝓnico] : Ciudad Real 8,9 y 10 de septiembre de 2004. pp. CD-ROM - CD-ROM.
- 27 Título del trabajo:** RISK ANALYSIS FOR FAIL-SAFE MOTION CONTROL IMPLEMENTATION IN SURGICAL ROBOTICS
Nombre del congreso: WORLD AUTOMATION CONGRESS () (.2004.SEVILLA, SPAIN)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: SEVILLA, SPAIN,
Fecha de celebración: 01/01/2004
VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; CARLOS VARA THORBECK. "RISK ANALYSIS FOR FAIL-SAFE MOTION CONTROL IMPLEMENTATION IN SURGICAL ROBOTICS". En: PROCEEDINGS OF THE SIXTH BIANNUAL WORLD AUTOMATION CONGRESS WAC 2004. pp. 118 - 123. 01/07/2004.
- 28 Título del trabajo:** AN INTEGRATED ARCHITECTURE FOR TELE-COLLABORATION IN ROBOTIC ASSISTED MINIMALLY INVASIVE SURGERY
Nombre del congreso: WORLD AUTOMATION CONGRESS () (.2004.SEVILLA, SPAIN)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: SEVILLA, SPAIN,
Fecha de celebración: 01/01/2004
JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS VARA THORBECK. "AN INTEGRATED ARCHITECTURE FOR TELE-COLLABORATION IN ROBOTIC ASSISTED MINIMALLY INVASIVE SURGERY". En: PROCEEDINGS OF THE SIXTH BIANNUAL WORLD AUTOMATION CONGRESS WAC 2004. pp. 100 - 106. 01/07/2004.
- 29 Título del trabajo:** SISTEMA ROBÓTICO MODULAR DE ASISTENCIA A LA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA
Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA (24) (24.2003.LEÓN, ESPAÑA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: LEÓN, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 01/01/2003
JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; CARLOS VARA THORBECK; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "SISTEMA ROBÓTICO MODULAR DE ASISTENCIA A LA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA". En: XXIV JORNADAS DE AUTOMÁTICA. pp. 1 - 11. ISBN 84-931846-7-5
- 30 Título del trabajo:** MODELO CINEMÁTICO DE UN GONIOFOTÓMETRO DE DOBLE REFLEXIÓN
Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA (24) (24.2003.LEÓN, ESPAÑA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: LEÓN, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 01/01/2003



VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Molina-Mesa, Ricardo; Serón-Barba, Javier. "MODELO CINEMÁTICO DE UN GONIOFOTÓMETRO DE DOBLE REFLEXIÓN". En: XXIV JORNADAS DE AUTOMÁTICA. pp. 0 - 0. ISBN 84-931846-7-5

31 Título del trabajo: GONIOFOTÓMETRO PARA MEDICIÓN DE DISTRIBUCIÓN DE INTENSIDAD LUMINOSA

Nombre del congreso: XXIX SIMPOSIUM DE ALUMBRADO (29) (29.2003.CUENCA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Ciudad de celebración: CUENCA,

Fecha de celebración: 01/01/2003

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; A. MANUEL RUBIÑO LÓPEZ; Campos Acosta-, Joaquin; Peña-, J.P.; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANTONIO SIMON MATA; FRANCISCO GARCIA VACAS; Pedraza-Moreno, Salvador; LUIS MIGUEL JIMÉNEZ-DEL-BARCO JALDO; FRANCISCO PÉREZ OCÓN; CARLOS MARÍA SALAS HITA. "GONIOFOTÓMETRO PARA MEDICIÓN DE DISTRIBUCIÓN DE INTENSIDAD LUMINOSA". En: ACTAS DEL XXIX SIMPOSIUM DE ALUMBRADO. pp. EN LÍNEA - EN LÍNEA.

32 Título del trabajo: GONIOPHOTOMETER CALIBRATION THROUGH A KINEMATIC MODEL

Nombre del congreso: EIS 2002

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: MALAGA (ESPAÑA),

Fecha de celebración: 24/09/2002

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Javier Serón Barba. "GONIOPHOTOMETER CALIBRATION THROUGH A KINEMATIC MODEL". En: THIRD INTERNATIONAL NAISO SYMPOSIUM ON ENGINEERING OF INTELLIGENT SYSTEMS - EIS 2002. pp. 31 - 36. ISBN 3-906454-32-0

33 Título del trabajo: ON LAPAROSCOPIC ROBOT DESIGN AND VALIDATION

Nombre del congreso: EIS 2002

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: MALAGA (ESPAÑA),

Fecha de celebración: 24/09/2002

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Azouaghe-, Mohamed; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO. "ON LAPAROSCOPIC ROBOT DESIGN AND VALIDATION". En: THIRD INTERNATIONAL NAISO SYMPOSIUM ON ENGINEERING OF INTELLIGENT SYSTEMS - EIS 2002. pp. 11 - 17. ISBN 3-906454-32-0

34 Título del trabajo: AN AUTOMATED GONIOPHOTOMETER FOR LUMINAIRE CHARACTERIZATION

Nombre del congreso: IFAC WORLD CONGRESS (15.2002.BARCELONA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Fecha de celebración: 11/09/2002

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; Javier Serón Barba. "AN AUTOMATED GONIOPHOTOMETER FOR LUMINAIRE CHARACTERIZATION". En: PROCEEDINGS OF 15 IFAC WORLD CONGRESS. pp. 61 - 66.

35 Título del trabajo: DEVELOPMENT OF A TELEROBOTIC CAMARA MANIPULATOR FOR LAPAROSCOPIC SURGERY

Nombre del congreso: IFAC WORLD CONGRESS (15.2002.BARCELONA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Fecha de celebración: 11/09/2002



VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS VARA THORBECK; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; Azouaghe-,Mohamed. "DEVELOPMENT OF A TELEROBOTIC CAMARA MANIPULATOR FOR LAPAROSCOPIC SURGERY". En: PROCEEDINGS OF 15 IFAC WORLD CONGRESS. pp. 51 - 56.

36 Título del trabajo: A TELEROBOTIC SYSTEM FOR REMOTE SURGICAL COLLABORATION WITH COMMUNICATION DELAYS

Nombre del congreso: ADVANCED SPACE TECHNOLOGIES FOR ROBOTICS AND AUTOMATION (.2002.NOORDWIJK, HOLANDA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: NOORDWIJK, HOLANDA,

Fecha de celebración: 01/01/2002

JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; CARLOS VARA THORBECK. "A TELEROBOTIC SYSTEM FOR REMOTE SURGICAL COLLABORATION WITH COMMUNICATION DELAYS". En: ADVANCED SPACE TECHNOLOGIES FOR ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 273 - 276.

37 Título del trabajo: DESIGN AND CONTROL OF A ROBOTIC ASSISTANT FOR LAPAROSCOPIC SURGERY

Nombre del congreso: INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON INTELLIGENT ROBOTIC SYSTEMS (9.2001.TOULOUSSE- FRANCIA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: TOULOUSSE- FRANCIA,

Fecha de celebración: 01/01/2001

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ISABEL GARCÍA MORALES; Molina-Mesa,Ricardo; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; Javier Serón Barba; Azouaghe-,Mohamed. "DESIGN AND CONTROL OF A ROBOTIC ASSISTANT FOR LAPAROSCOPIC SURGERY". En: PROCEEDINGS OF THE 9TH INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON INTELLIGENT ROBOTIC SYSTEMS. pp. 393 - 401.

38 Título del trabajo: DESARROLLO DE UN GONIOFOTÓMETRO PARA CARACTERIZACIÓN DE LUMINARIAS

Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA (22.2001.BARCELONA, ESPAÑA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Ciudad de celebración: . BARCELONA, ESPAÑA,

Fecha de celebración: 01/01/2001

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO. "DESARROLLO DE UN GONIOFOTÓMETRO PARA CARACTERIZACIÓN DE LUMINARIAS". En: XXII JORNADAS DE AUTOMÁTICA. pp. 21 - 26. ISBN 84-699-4593-9

39 Título del trabajo: DISEÑO Y CONTROL DE UN ASISTENTE ROBÓTICO PARA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA

Nombre del congreso: JORNADAS DE AUTOMÁTICA (22.2001.BARCELONA, ESPAÑA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Ciudad de celebración: . BARCELONA, ESPAÑA,

Fecha de celebración: 01/01/2001

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; Azouaghe-,Mohamed. "DISEÑO Y CONTROL DE UN ASISTENTE ROBÓTICO PARA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA". En: XXII JORNADAS DE AUTOMÁTICA. pp. 11 - 19. ISBN 84-699-4593-9



- 40 Título del trabajo:** USO DE UN SISTEMA AUTOMATIZADO (ROBOT) COMO ASISTENTE PARA EL MANEJO DE LA CÁMARA
Nombre del congreso: REUNION NACIONAL DE CIRUGIA (12.1999.PAMPLONA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: PAMPLONA,
Fecha de celebración: 01/01/1999
MANUEL FELICES MONTES; Toscano-,R.; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; CARLOS VARA THORBECK.
- 41 Título del trabajo:** RESULTADOS CLÍNICOS DEL USO DE UN ROBOT EN CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA
Tipo evento: Congreso
VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; Serón-Barba, Javier; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; CARLOS VARA THORBECK; Toscano-,R."RESULTADOS CLÍNICOS DEL USO DE UN ROBOT EN CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA". En: Actas de las XXVI Jornadas de Automática. pp. 355 - 362. ISBN 84-689-0730-8
- 42 Título del trabajo:** CONTROL MOVEMENT SCHEME BASED ON MANIPULABILITY CONCEPT FOR A SURGICAL ROBOTIC ASSISTANT
Tipo evento: Congreso
VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; CARLOS JESÚS PÉREZ DEL PULGAR MANCEBO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; CARLOS VARA THORBECK; Toscano-,R."CONTROL MOVEMENT SCHEME BASED ON MANIPULABILITY CONCEPT FOR A SURGICAL ROBOTIC ASSISTANT". En: PROC. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION (ICRA 2006). pp. 245 - 250.
- 43 Título del trabajo:** HUMAN-MACHINE INTERFACE EVALUATION IN A COMPUTER ASSISTED SURGICAL SYSTEM
Tipo evento: Congreso
JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; Melgar-Melgar,David; CARLOS VARA THORBECK; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "HUMAN-MACHINE INTERFACE EVALUATION IN A COMPUTER ASSISTED SURGICAL SYSTEM". En: PROCEEDINGS OF THE IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION 2004. 6, pp. 2771 - 2775.
- 44 Título del trabajo:** ADAPTIVE CARTESIAN MOTION CONTROL APPROACH FOR A SURGICAL ROBOTIC CAMERAMAN
Tipo evento: Congreso
VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "ADAPTIVE CARTESIAN MOTION CONTROL APPROACH FOR A SURGICAL ROBOTIC CAMERAMAN". En: PROCEEDINGS OF THE IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION 2004. pp. 3069 - 3074. 01/01/2004.
- 45 Título del trabajo:** European Robotics Forum 2020
Tipo evento: Congreso
JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO.



Trabajos presentados en jornadas, seminarios, talleres de trabajo y/o cursos nacionales o internacionales

- 1 Título del trabajo:** Sistema Multi-Robot para Cooperación con Equipos de Rescate de Primera Respuesta Humanos y Caninos en Escenarios de Catastrofe
Nombre del evento: Jornadas Nacionales de Robótica
Tipo de evento: Jornada
Ámbito geográfico: Nacional
Ciudad de celebración: Alicante, España,
Fecha de celebración: 13/06/2019
ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JOSE ANTONIO GOMEZ RUIZ; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; Antonio Jesús REINA Terol; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JESUS MIRANDA PAEZ.
- 2 Título del trabajo:** DISEÑO Y CALIBRACIÓN DE UN ASISTENTE ROBÓTICO PARA CIRUGÍA LAPAROSCÓPICA EN SOLITARIO
Nombre del evento: XXXII Jornadas de Automática
Tipo de evento: Jornada
Fecha de celebración: 01/01/2011
IRENE Rivas Blanco; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ISABEL GARCÍA MORALES; JUAN JESUS FERNANDEZ LOZANO.

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

Comités científicos, técnicos y/o asesores

Título del comité: COMITÉ ESPAÑOL DE AUTOMÁTICA - INTERNATIONAL FEDERATION OF AUTOMATIC CONTROL (CEA-IFC) (INTERNATIONAL FEDERATION OF AUTOMATIC CONTROL)
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de afiliación: INTERNATIONAL FEDERATION OF AUTOMATIC CONTROL
Fecha de inicio: 30/09/2003

Otros méritos

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

Entidad de realización: EUROPEAN SPACE RESEARCH AND TECHNOLOGY CENTRE/EUROPEAN SPACE AGENCY
Ciudad entidad realización: NOORDWIJK; PAISES BAJOS,
Fecha de inicio: 10/05/1999 **Duración:** 82 días
Tareas contrastables: Estancia en EUROPEAN SPACE RESEARCH AND TECHNOLOGY CENTRE/EUROPEAN SPACE AGENCY - Invitado/a



Premios, menciones y distinciones

Descripción: PREMIO A LA MEJOR TESIS DOCTORAL

Entidad concesionaria: COLEGIO OFICIAL DE INGENIEROS SUPERIORES INDUSTRIALES DE ANDALUCÍA ORIENTAL