



JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ

Generado desde: Pruebas de SICA (Central)
Fecha del documento: 15/04/2023

v 1.4.0

4e8a132c96fc5a75eff6d376782e0cd2

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.

La labor investigadora del profesor se ha centrado en diferentes aspectos de la robótica móvil. Fruto de esta actividad ha obtenido 30 artículos en revistas recogidas en el JCR (12 en el primer cuartil) y un capítulo de libro en la prestigiosa editorial Prentice Hall. Además, ha publicado 51 artículos en congresos internacionales de relevancia, destacando entre estas aportaciones 2 ICRA y 7 IROS. También ha liderado numerosos trabajos de investigación, lo que se ha reflejado en los primeros lugares que ocupa en las correspondientes publicaciones. El profesor ha participado de forma activa y continuada en 28 proyectos de investigación aplicada de robótica, 6 de los cuales en estrecha cooperación con empresas. Además, tiene una patente con novedad/actividad inventiva reconocida que está en explotación desde diciembre de 2010. Asimismo, ha participado como investigador principal en los Proyectos de Excelencia de la Junta de Andalucía TEP-6101 y PROYEXCEL_00684. El profesor tiene reconocidos 4 sexenios de investigación hasta 2018. El índice de Hirsch (h) del investigador es de 20 (fuente: Scopus).

La labor docente del profesor incluye la impartición de diferentes asignaturas de control de procesos y de robótica desde el curso académico 1991/1992 en la UMA, la mayoría de las cuales como responsable de las mismas. Es autor de un libro docente completo sobre control en el espacio de estados de la editorial Paraninfo, del que se ha publicado en 2016 una segunda edición revisada y ampliada. También ha dirigido a estudiantes 22 proyectos/trabajos fin de estudios en diferentes titulaciones. El profesor posee 6 quinquenios por la labor docente desarrollada de forma continuada desde el año 1991 en la UMA. El profesor ha dirigido 3 trabajos de iniciación a la investigación y 5 tesis doctorales.

La labor de gestión universitaria del profesor se ha centrado en el desempeño del cargo de Secretario del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la UMA desde el año 2002 hasta la actualidad.



JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ

Apellidos: **MARTINEZ RODRIGUEZ**
Nombre: **JORGE LUIS**
DNI:
ORCID: **0000-0002-8940-2465**
ResearcherID: **R-4986-2018**
ScopusID: **7404312514**
Fecha de nacimiento: **11/06/1966**
Sexo: **Hombre**
Nacionalidad: **España**
País de nacimiento: **España**
Teléfono fijo:
Correo electrónico: **jlmartinez@uma.es**
Teléfono móvil:

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Málaga
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática
Categoría profesional: Catedrático de universidad
Ciudad entidad empleadora: Málaga, Andalucía, España
Teléfono: 951952322
Fecha de inicio: 13/10/2017
Régimen de dedicación: Tiempo completo



Formación académica recibida

Titulación universitaria

Doctorados

Programa de doctorado: Informática

Entidad de titulación: UNIVERSIDAD DE MÁLAGA. INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Fecha de titulación: 1995

Título de la tesis: SEGUIMIENTO AUTOMÁTICO DE CAMINOS EN ROBOTS MÓVILES

Director/a de tesis: Ollero-Baturone, Anibal

Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1 Título del trabajo:** Navegación Reactiva del Robot Móvil Andábata en Entornos Naturales
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Escuela de Ingenierías Industriales. Universidad de Málaga.
Alumno/a: Mariano Morán Prados
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 2021
- 2 Título del trabajo:** Navegación de un robot móvil sobre terreno irregular con contacto de su brazo con el suelo
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Alumno/a: García-Caicedo, Jesús Marcey
Fecha de defensa: 2015
- 3 Título del trabajo:** Contribuciones para la Navegación de un Robot Móvil de Cadenas dotado de Brazo y Remolque en Misiones de Exploración y Rescate
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: UNIVERSIDAD DE MÁLAGA. ESCUELA TECNICA SUPERIOR INGENIEROS INDUSTRIALES
Alumno/a: Javier Serón Barba
Fecha de defensa: 2012
- 4 Título del trabajo:** Control marcha atrás de un vehículo con múltiples remolques pasivos
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Alumno/a: Medina-ramírez, Itza Juliana
Fecha de defensa: 2010
- 5 Título del trabajo:** Modelado del efector del robot Alacrane para el contacto con el suelo
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Alumno/a: García-Caicedo, Jesús Marcey



Fecha de defensa: 2009

- 6 Título del trabajo:** CONTROL DE UN ROBOT MÓVIL DE CADENAS CON MÚLTIPLES REMOLQUES E INTEGRACIÓN EN UN SISTEMA MULTIROBOT.

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: UNIVERSIDAD DE MÁLAGA. INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Alumno/a: JESÚS MORALES RODRIGUEZ

Fecha de defensa: 2007

- 7 Título del trabajo:** Control de movimientos de un tractor con varios remolques pasivos enganchados

Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA

Alumno/a: JESÚS MORALES RODRIGUEZ

Fecha de defensa: 2004

- 8 Título del trabajo:** INTEGRACION DE BRAZOS MANIPULADORES EN ROBOTS MOVILES

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: UNIVERSIDAD DE MÁLAGA. INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Alumno/a: MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ

Fecha de defensa: 2001

Participación en proyectos de innovación docente

- 1 Título del proyecto:** Aprendizaje basado en proyectos para mejorar la excelencia de publicaciones científicas y transferencia del conocimiento en ingeniería

Aportación al proyecto: El presente proyecto de innovación educativa (PIE) se refiere a dos asignaturas obligatorias del Máster Oficial en Ingeniería Mecatrónica de la UMA: "¿Sistemas de Documentación y Elaboración de Textos Científicos (SIDETEC)" ¿Iniciación a la Transferencia del Conocimiento (ITC)¿. El objetivo principal del proyecto es dotar a nuestros alumnos de competencias para lograr el éxito en la publicación científica y la transferencia del conocimiento dentro de un contexto de altísima competitividad internacional. Con este fin, se propone desarrollar una estrategia de aprendizaje basado en proyectos que complemente la base teórica con actividades donde el estudiante se enfrente de manera realista a los retos y dificultades que encontrará en el desempeño de su actividad innovadora. El PIE propone vertebrar SIDETEC e ITC en torno a sesiones prácticas que conducirán a los estudiantes a través del ciclo de vida de una publicación revisada por pares y de la creación de una empresa de base tecnológica, respectivamente. Los propios alumnos tendrán que revisar y participar en debates sobre el trabajo de sus compañeros, lo cual servirá para fomentar el espíritu crítico y la transversalidad. Además, se buscará la motivación de cada alumno permitiéndole elegir una temática relacionada con su trabajo fin de Máster.

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

Nº de participantes: 4

Fecha de finalización: 30/09/2015

Duración: 729 días

- 2 Título del proyecto:** Enseñanza Práctica Interactiva de Teoría de Control con Laboratorios Virtuales de Easy Java Simulations

Aportación al proyecto: En este proyecto se han incorporado Laboratorios Virtuales de Control a la enseñanza práctica de diversas asignaturas de Teoría de Control bajo la experiencia piloto de implantación ECTS. Para ello, se ha empleado el software libre Easy Java Simulation-EJS, lo que ha permitido construir fácilmente Talleres Virtuales con unas excelentes capacidades de interactividad con los usuarios y de animación gráfica tanto en dos como en tres dimensiones.

Nombre del investigador/a principal (IP): JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ

Nº de participantes: 3

Importe concedido: 2,200 €

Entidad financiadora: UNIVERSIDAD DE MÁLAGA

**Fecha de finalización:** 01/10/2010**Duración:** 730 días

- 3 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 sobre esfuerzo 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:** Predicción del Movimiento de los Participantes del Tráfico Para la Integración Segura del Vehículo Autónomo en Áreas Urbanas (Premove)
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Consejería de Universidad, Investigación e Innovación de la Junta de Andalucía
Nº de investigadores/as: 6
Cód. según financiadora: PROYEXCEL_00684
Fecha de inicio: 05/12/2022 **Duración:** 1122 días
Cuantía total: 104,667 €
- 2 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 €

- 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

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Junta de Andalucía

Nº de investigadores/as: 5

Cód. según financiadora: UMA18-FEDERJA-090

Fecha de inicio: 15/11/2019

Duración: 731 días

Cuantía total: 44,087.66 €

- 4 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

Grado de contribución: Investigador/a

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 €

- 5 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 €

- 6 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 CERESO; 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 €



- 7** **Nombre del proyecto:** Navegación autónoma de un robot móvil 4x4 en entornos naturales mediante GPS diferencial y telémetro láser tridimensional
Entidad de realización: Junta De Andalucía
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ
Nº de investigadores/as: 8
Cód. según financiadora: P10-TEP-6101-R
Fecha de inicio: 27/03/2013 **Duración:** 1460 días
- 8** **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
- 9** **Nombre del proyecto:** Rambler: Hacia La Autonomia En Robots De Exploracion De Largo Alcance En Espacios Naturales.
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: CICYT
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CERESO
Nº de investigadores/as: 8
Cód. según financiadora: DPI2011- 22443
Fecha de inicio: 01/01/2012 **Duración:** 1095 días
Cuantía total: 266,200 €
- 10** **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
Grado de contribución: Investigador/a
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 €
- 11** **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
Grado de contribución: Investigador/a
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 €



- 12** **Nombre del proyecto:** ESTRATEGIAS PARA MANIOBRAS-3D EN UN ROBOT TELE-AUTONOMO DE BUSQUEDA Y RESCATE OPERANDO EN ESCENARIOS NATURALES Y DE DESASTRE
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 10
Cód. según financiadora: DPI2008-00553
Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 1094 días
Cuantía total: 303,952 €
- 13** **Nombre del proyecto:** ENSEÑANZA PRÁCTICA INTERACTIVA DE TEORÍA DE CONTROL CON LABORATORIOS VIRTUALES DE EASY JAVA SIMULATIONS
Ámbito geográfico: Autonómica
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: PIE08-003
Fecha de inicio: 01/10/2008 **Duración:** 730 días
Cuantía total: 2,200 €
- 14** **Nombre del proyecto:** TELEOPERACIÓN DE MANIPULADORES MÓVILES DOTADOS DE SENSORES TÁCTILES EN ESCENARIOS DE CRISIS (TELSTAR).
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 12
Cód. según financiadora: P06-TEP-01379
Fecha de inicio: 11/04/2007 **Duración:** 1095 días
Cuantía total: 182,000 €
- 15** **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 €
- 16** **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 €



- 17** **Nombre del proyecto:** ROBOTS MÓVILES ASISTENTES EN ENTORNOS CON PRESENCIA HUMANA
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JAVIER GONZALEZ JIMENEZ
Nº de investigadores/as: 8
Cód. según financiadora: DPI2005-01391
Fecha de inicio: 31/12/2005 **Duración:** 1096 días
Cuantía total: 149,940 €
- 18** **Nombre del proyecto:** ASISTENTE ROBÓTICO MOVIL PARA MISIONES DE EXPLORACIÓN Y RESCATE
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 12
Cód. según financiadora: DPI2005-00207
Fecha de inicio: 31/12/2005 **Duración:** 1096 días
Cuantía total: 225,029 €
- 19** **Nombre del proyecto:** AGV NAVIGATION SYSTEM BASED ON FLEXIBLE AND INNOVATIVE UWB POSITIONING
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JAVIER GONZALEZ JIMENEZ
Nº de investigadores/as: 5
Cód. según financiadora: COOP-CT-2005-017668
Fecha de inicio: 01/10/2005 **Duración:** 729 días
Cuantía total: 99,200 €
- 20** **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 €
- 21** **Nombre del proyecto:** OPERACIÓN DE ROBOTS MÓVILES EN GRANDES ESPACIOS ESTRUCTURALES
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JAVIER GONZALEZ JIMENEZ
Nº de investigadores/as: 7
Cód. según financiadora: DPI2002-01319
Fecha de inicio: 01/01/2003 **Duración:** 1065 días
Cuantía total: 126,500 €
- 22** **Nombre del proyecto:** TELEOPERACIÓN Y CONTROL COORDINADO DE SISTEMAS MULTIROBOT
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO
Nº de investigadores/as: 8
Cód. según financiadora: DPI2002-0441-CO3-01
Fecha de inicio: 01/12/2002 **Duración:** 1095 días



Cuantía total: 166,350 €

- 23** **Nombre del proyecto:** PERCEPCION Y MODELADO DEL ENTORNO EN ROBOTICA MOVIL
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: CICYT
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JAVIER GONZALEZ JIMENEZ
Nº de investigadores/as: 7
Cód. según financiadora: TAP1999-0948
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 1096 días
Cuantía total: 94,238.7 €
- 24** **Nombre del proyecto:** GONIOFOTOMETRO PARA LA CARACTERIZACION DE LUMINARIAS Y CALCULO AUTOMATICO DE FLUJO LUMINOSO. SISTEMA AUTOMATICO POLIARTICULADO PARA SITUAR UN FOTOMETRO DE FORMA RELATIVA A LA FUENTE DE LUZ
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ
Nº de investigadores/as: 6
Cód. según financiadora: 1FD1997-1584-CO2-01
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 731 días
Cuantía total: 115,748.92 €
- 25** **Nombre del proyecto:** CONTROL Y PLANIFICACION DE ROBOTS MOVILES MULTIARTICULADOS
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: TAP-99 09226-CO4-02
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 1096 días
Cuantía total: 72,698.42 €
- 26** **Nombre del proyecto:** SISTEMA DE NAVEGACION AUTONOMA PARA UN ROBOT MOVIL EQUIPADO CON UN MANIPULADOR
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JAVIER GONZALEZ JIMENEZ
Nº de investigadores/as: 9
Cód. según financiadora: TAP96-0763
Fecha de inicio: 01/07/1996 **Duración:** 1094 días
Cuantía total: 70,000 €
- 27** **Nombre del proyecto:** ESTRUCTURAS DE CONTROL BORROSO EN ROBOTS MOVILES
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: TAP96-1184-C04-02
Fecha de inicio: 01/07/1996 **Duración:** 1094 días
Cuantía total: 181,421.51 €



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

- 1 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

Grado de contribución: Investigador/a

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.
- 2 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

Grado de contribución: Investigador/a

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.
- 3 Nombre del proyecto:** Realización de trabajos de investigación en el proyecto VICTORIA (Vehicle Initiative Consortium for Transport Operation and Road Inductive Applications) "Desarrollo de un carril para carga de vehículos eléctricos por inducción", a desarrollar en el marco

Ámbito geográfico: Autonómica

Nº de investigadores/as: 9

Cód. según financiadora: 8.06/5.56.4176 INNTERCON

Fecha de inicio: 01/04/2013 **Duración:** 639 días - 1 hora

Cuantía total: 70,000 €
- 4 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 €



- 5 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 €

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

- 1 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
- 2 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
- 3 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/obtenedores: 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
- 4 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

5 Título propiedad industrial registrada: VEHÍCULO ROBÓTICO CON CAPACIDAD DE NAVEGACIÓN AUTÓNOMA CON BRAZO ARTICULADO PARA LA MANIPULACIÓN REMOTA DE OBJETOS

Descripción de cualidades: T_RESUMEN: VEHÍCULO ROBÓTICO CON CAPACIDAD DE NAVEGACIÓN AUTÓNOMA CON BRAZO ARTICULADO PARA LA MANIPULACIÓN REMOTA DE OBJETOS

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtenedores: JAVIER GONZALEZ JIMENEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE; ANTONIO SIMON MATA; MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; ANTONIO JOSÉ MUÑOZ RAMIREZ; Antonio Jesús REINA Terol; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JUAN ANTONIO FERNANDEZ MADRIGAL

Entidad titular de derechos: Universidad de Málaga

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; García-Caicedo, Jesús Marcey; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Analysis of Tread ICRs for Wheeled Skid-Steer Vehicles on Inclined Terrain. IEEE Access. 11, pp. 547 - 555. 2023. ISSN 2169-3536
Tipo de producción: Artículo científico
- 2** García-Caicedo, Jesús Marcey; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol. Bridge Crane Monitoring using a 3D LiDAR and Deep Learning. Revista IEEE America Latina. 21 - 2, pp. 207 - 216. 2023. ISSN 1548-0992
Tipo de producción: Artículo científico
- 3** Sánchez-montero, Manuel; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. Reinforcement and Curriculum Learning for Off-Road Navigation of an UGV with a 3D LiDAR. Sensors. 23, pp. 1 - 18. 2023. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
- 4** 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



- 5** JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. A Redundant Configuration of Four Low-Cost GNSS-RTK Receivers for Reliable Estimation of Vehicular Position and Posture. *Sensors*. 21 - 5853, pp. 1 - 17. 2021. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.847
- 6** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Mariano Morán Prados; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Robles-aragon, Alfredo; Sánchez-montero, Manuel. Supervised Learning of Natural-Terrain Traversability with Synthetic 3D Laser Scans. *Applied Sciences*. 10 - 1140, pp. 1 - 12. 2020. ISSN 2076-3417
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.679
- 7** 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
- 8** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. Una mirada a la COVID-19 desde la ingeniería. 2020. ISSN 2201-5639
Tipo de producción: Artículo científico
- 9** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Mariano Morán Prados; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol. Field Navigation Using Fuzzy Elevation Maps Built with Local 3D Laser Scans. *Applied Sciences*. 8 - 397, pp. 1 - 18. 2018. ISSN 2076-3417
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.217
- 10** García-Caicedo, Jesús Marcey; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Caster-leg aided maneuver for negotiating surface discontinuities with a wheeled skid-steer mobile robot. *Robotics and Autonomous Systems*. 91, pp. 25 - 37. 2017. ISSN 1872-793X
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.638
- 11** García-caicedo, Jesús M.; Medina, Iza J.; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Lázaro: Robot Móvil dotado de Brazo para Contacto con el Suelo. *Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial*. 14 - 2, pp. 174 - 183. 2017. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.471



- 12** MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ. Motion Detection from Mobile Robots with Fuzzy Threshold Selection in Consecutive 2D Laser Scans. *Electronics*. 4 - 1, pp. 82 - 93. 2015. Disponible en Internet en: <<http://www.mdpi.com/2079-9292/4/1/82>>. ISSN 2079-9292
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0,594
- 13** Javier Serón Barba; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Antonio Jesús REINA Terol; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Automation of the Arm-Aided Climbing Maneuver for Tracked Mobile Manipulators. *IEEE Transactions on Industrial Electronics*. 61 - 7, pp. 3638 - 3647. 2014. ISSN 1557-9948
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 6.498
- 14** JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Antonio Jesús REINA Terol; Pequeño-boter, Alejandro; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Bore-sight Calibration of Construction Misalignments for 3D Scanners Built with a 2D Laser Rangefinder Rotating on Its Optical Center. *Sensors*. 2014 - 14, pp. 20025 - 20040. 2014. Disponible en Internet en: <<http://www.mdpi.com/1424-8220/14/11/20025>>. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.245
- 15** JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Serón-Barba, Javier; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Javier Serón Barba. Static Tip-Over Stability Analysis for a Robotic Vehicle With a Single-Axle Trailer on Slopes Based on Altered Supporting Polygons. *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*. 18 - 2, pp. 697 - 705. 2013. ISSN 1083-4435
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.652
- 16** JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Steering the Last Trailer as a Virtual Tractor for Reversing Vehicles with Passive On- and Off-Axle Hitches. *IEEE Transactions on Industrial Electronics*. 60 - 12, pp. 5729 - 5736. 2013. ISSN 1557-9948
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 6.500
- 17** JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. Driver Assistance System for Passive Multi-Trailer Vehicles with Haptic Steering Limitations on the Leading Unit. *Sensors*. 13 - 4, pp. 4485 - 4498. 2013. Disponible en Internet en: <<http://www.mdpi.com/1424-8220/13/4/4485/>>. ISSN 1424-3210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.048



- 18** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ. 3D Registration of Laser Range Scenes by Coincidence of Coarse Binary Cubes. Machine Vision and Applications. 23, pp. 857 - 867. 2012. ISSN 1432-1769
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1,1
- 19** García-caicedo, Jesús; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. MODELADO DEL EFECTOR FINAL DEL ROBOT ALACRANE PARA EL CONTACTO CON EL SUELO. Revista Científica UNET. 23 - 2, pp. 88 - 100. 2011. ISSN 1316-869X
Tipo de producción: Artículo científico
- 20** ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; JESÚS MORALES RODRIGUEZ. FAST RANGE-INDEPENDENT SPHERICAL SUBSAMPLING OF 3D LASER SCANNER POINTS AND DATA REDUCTION PERFORMANCE EVALUATION FOR SCENE REGISTRATION. Pattern Recognition Letters. 31, pp. 1239 - 1250. 2010. ISSN 1872-7344
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.235
- 21** JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ. PURE-PURSUIT REACTIVE PATH TRACKING FOR NON-HOLONOMIC MOBILE ROBOTS WITH A 2D LASER-SCANNER. Eurasip Journal on Advances in Signal Processing. 2009, pp. 1 - 10. 2009. Disponible en Internet en: <<http://www.hindawi.com/getarticle.aspx?doi=10.1155/2009/935237>>. ISSN 1687-6172
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.885
- 22** JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Pedraza-Moreno, Salvador. POWER CONSUMPTION MODELING OF SKID-STEER TRACKED MOBILE ROBOTS ON RIGID TERRAIN. IEEE Transactions on Robotics. 25 - 5, pp. 1098 - 1108. 2009. ISSN 1941-0468
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.035
- 23** JAVIER GONZALEZ JIMENEZ; JOSE LUIS BLANCO CLARACO; CIPRIANO GALINDO ANDRADES; Ortiz-De Galisteo, Antonio; JUAN ANTONIO FERNANDEZ MADRIGAL; FRANCISCO ANGEL MORENO DUEÑAS; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. MOBILE ROBOT LOCALIZATION BASED ON ULTRA-WIDE-BAND RANGING: A PARTICLE FILTER APPROACH. Robotics and Autonomous Systems. 57 - 5, pp. 496 - 507. 2009. Disponible en Internet en: <<http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2008.10.022>>. ISSN 1872-793X
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.361
- 24** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. STEERING LIMITATIONS FOR A VEHICLE PULLING PASSIVE TRAILERS. IEEE Transactions on Control Systems Technology. 16 - 4, pp. 809 - 818. 2008. ISSN 1558-0865
Tipo de producción: Artículo científico



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.130

- 25** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JAVIER GONZALEZ JIMENEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. MOBILE ROBOT MOTION ESTIMATION BY 2D SCAN MATCHING WITH GENETIC AND ITERATIVE CLOSEST POINT ALGORITHMS. *Journal of Field Robotics*. 23 - 1, pp. 21 - 34. 2006. Disponible en Internet en: <<http://dx.doi.org/10.1002/rob.20104>>. ISSN 1556-4967

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0,360

- 26** MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. SPECIFICATION OF OPERATIONS FOR A MANIPULATOR ON A MOBILE ROBOT USING GRAFCET. *Robotica*. 23, pp. 789 - 791. 2005. ISSN 1469-8668

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.492

- 27** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Pedraza-Moreno, Salvador; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. APPROXIMATING KINEMATICS FOR TRACKED MOBILE ROBOTS. *The International Journal of Robotics Research*. 24 - 10, pp. 867 - 878. 2005. Disponible en Internet en: <<http://dx.doi.org/10.1177/0278364905058239>>. ISSN 1741-3176

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.127

- 28** MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. THE DUAL-FREQUENCY SONAR SYSTEM OF THE MOBILE ROBOT RAM-2. *Robotica*. 22, pp. 263 - 270. 2004. ISSN 1469-8668

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.4

- 29** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Molina-Mesa,Ricardo; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Rodríguez-Serrano,Carlos Alberto. CONTINUOUS LOCALIZATION VIA WIDE-AREA DIFFERENTIAL GLOBAL POSITIONING SYSTEM FOR OUTDOOR NAVIGATION OF MOBILE ROBOTS. *Integrated Computer-Aided Engineering*. 11 - 1, pp. 1 - 13. 2004. ISSN 1069-2509

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.148

- 30** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. A NEW METHOD OF GENERATING DIFFERENTIAL GPS CORRECTIONS. *Control Engineering Practice*. 8 - 3, pp. 253 - 258. 2000. ISSN 0967-0661

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.303



- 41** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. CONTROL DE PROCESOS INDUSTRIALES. J.L. MARTÍNEZ RODRÍGUEZ, 1998. ISBN 84-8416-082-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
- 42** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. SEGUIMIENTO AUTOMÁTICO DE CAMINOS EN ROBOTS MÓVILES. DEPARTAMENTO DE INGENIERIA DE SISTEMAS Y AUTOMATICA DE LA UNIVERSIDAD DE MALAGA, 1997. ISBN 84-8498-972-0
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
- 43** JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. CONTROL DE PROCESOS INDUSTRIALES. J.L. MARTÍNEZ RODRÍGUEZ, 1997. ISBN 84-8498-703-5
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Automatic Generation of Labeled 3D Point Clouds of Natural Environments with Gazebo
Nombre del congreso: International Conference on Mechatronics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Ilmenau, Germany,
Fecha de celebración: 18/03/2019
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Mariano Morán Prados.
- 2** **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
- 3** **Título del trabajo:** Ground Extraction from 3D Lidar Point Clouds with the Classification Learner App
Nombre del congreso: 2018 26th Mediterranean Conference on Control and Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Zadar, Croacia,
Fecha de celebración: 19/06/2018
Pomares, Antonio; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; Mariano Morán Prados; JESÚS MORALES RODRIGUEZ.
- 4** **Título del trabajo:** Inertia-based ICR Kinematic Model for Tracked Skid-Steer Robots
Nombre del congreso: International Symposium on Safety, Security and Rescue Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Shanghai, China,
Fecha de celebración: 11/10/2017



JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.

- 5** **Título del trabajo:** Slide-Down Prevention for Wheeled Mobile Robots on Slopes
Nombre del congreso: 3rd International Conference on Mechatronics and Robotics Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Paris, Francia,
Fecha de celebración: 08/02/2017
García-Caicedo, Jesús Marcey; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 6** **Título del trabajo:** Obtención de barridos láser 3D nivelados con el robot móvil Andábata en movimiento
Nombre del congreso: Jornadas de Automática 2016
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 07/09/2016
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ.
- 7** **Título del trabajo:** Building Fuzzy Elevation Maps from a Ground-Based 3D Laser Scan for Outdoor Mobile Robots
Nombre del congreso: Second Iberian Robotics Conference
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal,
Fecha de celebración: 19/11/2015
ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Cantador, Tomás; Antonio Jesús REINA Terol; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 8** **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.
- 9** **Título del trabajo:** Steerability analysis on slopes of a mobile robot with a ground contact arm
Nombre del congreso: 23rd Mediterranean Conference on Control and Automation
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Torremolinos, España,
Fecha de celebración: 16/06/2015
García-Caicedo, Jesús Marcey; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 10** **Título del trabajo:** Construction and calibration of a low-cost 3D laser scanner with 360° field of view for mobile robots
Nombre del congreso: 2015 IEEE International Conference on Industrial Technology
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 17/03/2015



JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Pequeno-boter, Alejandro; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "Construction and calibration of a low-cost 3D laser scanner with 360° field of view for mobile robots". En: 2015 IEEE International Conference on Industrial Technology. pp. 149 - 154.

- 11 Título del trabajo:** Project-Based Learning of Scientific Writing and Communication Skills for Postgraduate Students
Nombre del congreso: 2014 Frontiers in Education Conference
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 22/10/2014
ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 12 Título del trabajo:** Conversión de un robot móvil de cadenas en vehículo híbrido eléctrico
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: - Valencia, España,
Fecha de celebración: 03/09/2014
Valbuena, Javier; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "Conversión de un Robot Móvil de Cadenas en Vehículo Híbrido Eléctrico". En: Actas de las XXXV Jornadas de Automática. ISBN 978-84-697-0589-6
- 13 Título del trabajo:** Collapsible cubes: Removing overhangs from 3D point clouds to build local navigable elevation maps
Nombre del congreso: 2014 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: BESANÇON, FRANCE,
Fecha de celebración: 08/07/2014
Antonio Jesús REINA Terol; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "Collapsible cubes: Removing overhangs from 3D point clouds to build local navigable elevation maps". En: 2014 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM). pp. 1012 - 1017.
- 14 Título del trabajo:** CUADRIGA: Robot móvil para búsqueda de víctimas en situaciones de emergencia
Nombre del congreso: ROBOT2013 First Iberian Robot Conference
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 28/11/2013
Serón-Barba, Javier; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Victoria Plaza Leiva; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol. "CUADRIGA: Robot móvil para búsqueda de víctimas en situaciones de emergencia.". En: ROBOT2013 First Iberian Robot Conference. 1 - 1, pp. 73 - 83. 28/11/2013. ISBN 978-84-15302-72-8
- 15 Título del trabajo:** Improving 3D Scan Matching Time of the Coarse Binary Cubes Method with Fast Spatial Subsampling
Nombre del congreso: 39th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Viena, Austria,
Fecha de celebración: 10/11/2013
JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Antonio Jesús REINA Terol; Serón, Javier; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.



- 16** **Título del trabajo:** Navigability Analysis of Natural Terrains with Fuzzy Elevation Maps
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Tokyo, Japan,
Fecha de celebración: 03/11/2013
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Antonio Jesús REINA Terol; Cantador, Tomás; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 17** **Título del trabajo:** Using Multicore Processors to Parallelize 3D Point Cloud Registration with the Coarse Binary Cubes Method
Nombre del congreso: International Conference on Mechatronics
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Vicenza, Italia,
Fecha de celebración: 27/02/2013
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.
- 18** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UN SIMULADOR EN MATLAB® PARA LA ENSEÑANZA DE LA CINEMÁTICA DE ROBOTS MÓVILES Y MANIPULADORES
Nombre del congreso: VII CONGRESO BOLIVARIANO DE INGENIERIA MECANICA
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Cusco, Perú,
Fecha de celebración: 23/10/2012
García-caicedo, Jesús; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ.
- 19** **Título del trabajo:** Driver Assistance System for Backward Maneuvers in Passive Multi-trailer Vehicles
Nombre del congreso: International Conference on Intelligent Robots and Systems
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Vila Moura (Portugal),
Fecha de celebración: 07/10/2012
JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "Driver assistance system for backward maneuvers in passive multi-trailer vehicles". En: 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). pp. 4853 - 4858. 07/10/2012.
- 20** **Título del trabajo:** DISEÑO DE UN EFECTOR FINAL HIDRAULICO DE DOBLE FUNCION PARA EL ROBOT MOVIL ALACRANE
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Vigo,
Fecha de celebración: 05/09/2012
García-Caicedo, Jesús Marcey; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Serón-Barba, Javier.
- 21** **Título del trabajo:** Terrace Climbing of the Alacrane Mobile Robot with Cooperation of its Onboard Arm
Nombre del congreso: 12th IEEE International Workshop on Advanced Motion Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: SARAJEVO, BOSNIA-HERZEGOVINA,
Fecha de celebración: 25/03/2012
Serón-Barba, Javier; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; García-Caicedo, Jesús Marcey.



- 22 Título del trabajo:** DESIGN AND DEVELOPMENT OF A FAST AND PRECISE LOW-COST 3D LASER RANGEFINDER
Nombre del congreso: ICM11
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: ISTANBUL, TURKEY,
Fecha de celebración: 13/04/2011
JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Pequeño-Boyer, Alejandro; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "DESIGN AND DEVELOPMENT OF A FAST AND PRECISE LOW-COST 3D LASER RANGEFINDER". En: IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONICS ICM-2011. pp. 621 - 626.
- 23 Título del trabajo:** DISEÑO DE LA ESTRUCTURA MECÁNICA DE UN ROBOT MÓVIL CON UN BRAZO PARA EL CONTACTO CON EL SUELO
Nombre del congreso: V CONGRESO INTERNACIONAL DE INGENIERÍA MECÁNICA Y III DE INGENIERÍA MECATRÓNICA () (.2011.BOGOTÁ, COLOMBIA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: BOGOTÁ, COLOMBIA,
Fecha de celebración: 01/01/2011
Porras-, Cristian; Porras-, Jorge; García-Caicedo, Jesús Marcey; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "DISEÑO DE LA ESTRUCTURA MECÁNICA DE UN ROBOT MÓVIL CON UN BRAZO PARA EL CONTACTO CON EL SUELO". En: V CONGRESO INTERNACIONAL DE INGENIERÍA MECÁNICA Y III DE INGENIERÍA MECATRÓNICA. pp. 1 - 10.
- 24 Título del trabajo:** FUZZY MODELING OF NATURAL TERRAIN ELEVATION FROM A 3D SCANNER POINT CLOUD
Nombre del congreso: IEEE INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON INTELLIGENT SIGNAL PROCESSING
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: FLORIANA, MALTA,
Fecha de celebración: 01/01/2011
ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Cantador-Sánchez, Tomás Javier; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Antonio Jesús REINA Terol; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ. "FUZZY MODELING OF NATURAL TERRAIN ELEVATION FROM A 3D SCANNER POINT CLOUD". En: 7TH IEEE INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON INTELLIGENT SIGNAL PROCESSING. pp. 171 - 175.
- 25 Título del trabajo:** Maniobras 3D en el Robot ALACRANE: Paso de un Desnivel con apoyo del manipulador en el Suelo
Nombre del congreso: III Workshop de Robótica : Robótica Experimental
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 01/01/2011
ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ.
- 26 Título del trabajo:** ENSEÑANZA PRÁCTICA INTERACTIVA DE TEORÍA DE CONTROL CON LABORATORIOS VIRTUALES DE EASY JAVA SIMULATIONS
Nombre del congreso: IV JORNADAS DE INNOVACIÓN EDUCATIVA Y ENSEÑANZA UNIVERSITARIA (4) (4.2010.MÁLAGA, UNIVERISDAD DE MÁLAGA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: MÁLAGA, UNIVERISDAD DE MÁLAGA,
Fecha de celebración: 13/12/2010
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JOSE RUIZ GOMEZ. "ENSEÑANZA PRÁCTICA INTERACTIVA DE TEORÍA DE CONTROL CON LABORATORIOS VIRTUALES



DE EASY JAVA SIMULATIONS". En: IV JORNADAS DE INNOVACIÓN EDUCATIVA Y ENSEÑANZA VIRTUAL. pp. 1 - 5.

- 27 Título del trabajo:** CONTROL APLICADO CON VARIABLES DE ESTADO: UN NUEVO LIBRO PARA LA DOCENCIA EN AUTOMÁTICA
Nombre del congreso: XXXI JORNADAS DE AUTOMÁTICA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: JAÉN, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 08/09/2010
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ.
- 28 Título del trabajo:** INCREMENTAL CLOSED-FORM SOLUTION TO GLOBALLY CONSISTENT 2D RANGE SCAN MAPPING WITH TWO-STEP POSE ESTIMATION
Nombre del congreso: AMC 2010 () (.2010.NAGAOKA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: NAGAOKA,
Fecha de celebración: 01/01/2010
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "INCREMENTAL CLOSED-FORM SOLUTION TO GLOBALLY CONSISTENT 2D RANGE SCAN MAPPING WITH TWO-STEP POSE ESTIMATION". En: AMC 2010. pp. 252 - 257.
- 29 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
- 30 Título del trabajo:** CENTER OF GRAVITY ESTIMATION AND CONTROL FOR A FIELD MOBILE ROBOT WITH A HEAVY MANIPULATOR
Nombre del congreso: ICM 2009
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: MALAGA, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 14/04/2009
JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "CENTER OF GRAVITY ESTIMATION AND CONTROL FOR A FIELD MOBILE ROBOT WITH A HEAVY MANIPULATOR". En: Proceedings of the IEEE International Conference on Mechatronics 2009. pp. 1 - 6. ISBN 978-1-4244-4194-5
- 31 Título del trabajo:** DEVELOPMENT OF ALACRANE: A MOBILE ROBOTIC ASSISTANCE FOR EXPLORATION AND RESCUE MISSIONS
Nombre del congreso: IEEE International Workshop on Safety, Security and Rescue Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Roma, Italia,
Fecha de celebración: 27/09/2007
ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANA MARÍA CRUZ MARTÍN; Antonio Jesús REINA Terol; Serón-Barba, Javier. "DEVELOPMENT OF ALACRANE: A MOBILE ROBOTIC ASSISTANCE



FOR EXPLORATION AND RESCUE MISSIONS". En: PROCEEDINGS OF THE IEEE INTERNATIONAL WORKSHOP ON SAFETY, SECURITY AND RESCUE ROBOTICS. pp. 1 - 6.

- 32 Título del trabajo:** LOCALIZACIÓN DE VEHÍCULOS UTILIZANDO TECNOLOGÍA UWB Y GPS EN ENTORNOS INTERIORES Y EXTERIORES
Nombre del congreso: XXVIII JORNADAS DE AUTOMÁTICA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: HUELVA,
Fecha de celebración: 05/09/2007
JAVIER GONZALEZ JIMENEZ; JOSE LUIS BLANCO CLARACO; CIPRIANO GALINDO ANDRADES; Ortiz-De Galisteo, Antonio; JUAN ANTONIO FERNANDEZ MADRIGAL; FRANCISCO ANGEL MORENO DUEÑAS; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "LOCALIZACIÓN DE VEHÍCULOS UTILIZANDO TECNOLOGÍA UWB Y GPS EN ENTORNOS INTERIORES Y EXTERIORES". En: ACTAS DE LAS XXVIII JORNADAS DE AUTOMÁTICA. ES UN CD, pp. 1 - 7. ISBN 978-84-690-7497-8
- 33 Título del trabajo:** SPHERICAL LASER POINT SAMPLING WITH APPLICATION TO 3D SCENE GENETIC REGISTRATION
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Otros
Ciudad de celebración: Rome, Italy,
Fecha de celebración: 10/04/2007
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Antonio Jesús REINA Terol; ANTONIO MANDOW ANDALUZ. "SPHERICAL LASER POINT SAMPLING WITH APPLICATION TO 3D SCENE GENETIC REGISTRATION". En: PROC. 2007 IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 1104 - 1109.
- 34 Título del trabajo:** COMBINATION OF UWB AND GPS FOR INDOOR-OUTDOOR VEHICLE LOCALIZATION
Nombre del congreso: IEEE INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON INTELLIGENT SIGNAL PROCESSING (WISP 2007) () (.2007.ALCALÁ DE HENARES, MADRID)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: ALCALÁ DE HENARES, MADRID,
Fecha de celebración: 01/01/2007
JAVIER GONZALEZ JIMENEZ; JOSE LUIS BLANCO CLARACO; CIPRIANO GALINDO ANDRADES; JUAN ANTONIO FERNANDEZ MADRIGAL; FRANCISCO ANGEL MORENO DUEÑAS; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "COMBINATION OF UWB AND GPS FOR INDOOR-OUTDOOR VEHICLE LOCALIZATION". En: IEEE INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON INTELLIGENT SIGNAL PROCESSING. pp. 885 - 890. ISBN 1-4244-0829-6
- 35 Título del trabajo:** POWER ANALYSIS FOR A SKID-STEERED TRACKED MOBILE ROBOT
Nombre del congreso: IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONICS ICM () (.2006.BUDAPEST, HUNGRÍA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: BUDAPEST, HUNGRÍA,
Fecha de celebración: 01/01/2006
JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; Pedraza-Moreno, Salvador. "POWER ANALYSIS FOR A SKID-STEERED TRACKED MOBILE ROBOT". En: IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONICS ICM 2006. pp. 420 - 425.
- 36 Título del trabajo:** PROGRESS IN MINI-HELICOPTER TRACKING WITH A 3D LASER RANGE-FINDER
Nombre del congreso: 16th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso



Ciudad de celebración: PRAGA, REPUBLICA CHECA,

Fecha de celebración: 03/07/2005

JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; Pequeño-Boter,Alejandro; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JESÚS MORALES RODRIGUEZ. "PROGRESS IN MINI-HELICOPTER TRACKING WITH A 3D LASER RANGE-FINDER". En: 16TH IFAC WORLD CONGRESS. pp. 1 - 6.

37 Título del trabajo: KINEMATIC MODELLING OF TRACKED VEHICLES BY EXPERIMENTAL IDENTIFICATION

Nombre del congreso: 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Otros

Ciudad de celebración: Sendai, Japan,

Fecha de celebración: 28/09/2004

JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; Pedraza-Moreno, Salvador. "KINEMATIC MODELLING OF TRACKED VEHICLES BY EXPERIMENTAL IDENTIFICATION". En: PROCEEDINGS OF THE 2004 IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOT AND SYSTEMS IROS'2004. pp. 1487 - 1492. 28/09/2004. ISBN 0-7803-8463-6

38 Título del trabajo: FUZZY WALL FOLLOWING BASED ON THE DUAL FRECUENCY SONAR SYSTEM OF THE MOBILE ROBOT RAM-2

Nombre del congreso: IASTED INTERNATIONAL CONFERENCE ON ARTIFICIAL INTELLIGENCE AND APPLICATIONS (3.2003.BENALMADENA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: BENALMADENA,

Fecha de celebración: 01/01/2003

MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "FUZZY WALL FOLLOWING BASED ON THE DUAL FRECUENCY SONAR SYSTEM OF THE MOBILE ROBOT RAM-2". En: ARTIFICIAL INTELLIGENCE AND APPLICATIONS: PROCEEDINGS OF THE THIRD IASTED INTERNATIONAL CONFERENCE. pp. 83 - 87. ISBN 0-88986-390-3

39 Título del trabajo: OUTDOOR PATH TRACKING WITH CONTINUOUS LOCALIZATION FOR THE MOBILE ROBOT AURORA

Nombre del congreso: EIS 2002

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: MALAGA (ESPAÑA),

Fecha de celebración: 24/09/2002

Molina-Mesa,Ricardo; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "OUTDOOR PATH TRACKING WITH CONTINUOUS LOCALIZATION FOR THE MOBILE ROBOT AURORA". En: THIRD INTERNATIONAL NAISO SYMPOSIUM ON ENGINEERING OF INTELLIGENT SYSTEMS - EIS 2002. pp. 21 - 27. ISBN 3-906454-32-0

40 Título del trabajo: PATH TRACKING FOR MOBILE ROBOTS WITH A TRAILER

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Fecha de celebración: 11/09/2002

JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; MANUEL DE LA PAZ MOYA; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "PATH TRACKING FOR MOBILE ROBOTS WITH A TRAILER". En: PROCEEDINGS OF 15 IFAC WORLD CONGRESS. pp. 21 - 26.

41 Título del trabajo: INTEGRATION OF A ROTARY SONAR IN THE MOBILE ROBOT RAM-2

Nombre del congreso: ECC97

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional



Ciudad de celebración: BRUSSELS (BELGIUM),
Fecha de celebración: 22/07/2002
ANA POZO RUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO.

- 42 Título del trabajo:** SELECTION AND PLACEMENT OF A MANIPULATOR FOR THE MOBILE ROBOT RAM-2
Nombre del congreso: IFAC WORKSHOP ON INTELLIGENT COMPONENTS FOR VEHICLES, ICV'98 (.) (1998.SEVILLA, ESPAÑA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Santander (ESPAÑA),
Fecha de celebración: 01/01/1998
MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ.
- 43 Título del trabajo:** A NEW SATELLITE SELECTION CRITERION FOR DGPS USING TWO LOW-COST RECEIVERS
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics & Automation
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: LEUVEN, BELGICA,
Fecha de celebración: 01/01/1998
ANA POZO RUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "A NEW SATELLITE SELECTION CRITERION FOR DGPS USING TWO LOW-COST RECEIVERS". En: PROCEEDINGS 1998 IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 3, pp. 1883 - 1889. ISBN 0-7803-4758-7
- 44 Título del trabajo:** THE USE OF A DSP BASED DUAL-FREQUENCY SONAR SYSTEM IN THE MOBILE ROBOT RAM-2
Nombre del congreso: CONTROLO'98 (1998.COIMBRA, PORTUGAL)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: COIMBRA, PORTUGAL,
Fecha de celebración: 01/01/1998
MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "THE USE OF A DSP BASED DUAL-FREQUENCY SONAR SYSTEM IN THE MOBILE ROBOT RAM-2". En: PROCEEDINGS OF CONTROLO'98. 2, pp. 871 - 878.
- 45 Título del trabajo:** THE DSP MULTI-FREQUENCY SONAR CONFIGURATION OF THE RAM-2 MOBILE ROBOT
Nombre del congreso: EUROMICRO WORKSHOP ON ADVANCED MOBILE ROBOTS (2.1997.BRESCIA, ITALIA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: BRESCIA, ITALIA,
Fecha de celebración: 24/10/1997
MARIA ALCAZAR MARTINEZ SANCHEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "THE DSP MULTI-FREQUENCY SONAR CONFIGURATION OF THE RAM-2 MOBILE ROBOT". En: PROCEEDINGS OF THE SECOND EUROMICRO WORKSHOP ON ADVANCED MOBILE ROBOTS. pp. 113 - 119. ISBN 0-8186-8174-8
- 46 Título del trabajo:** INTEGRACION DE UN SONAR GIRATORIO EN EL ROBOT MOVIL RAM-2
Nombre del congreso: CONGRESO LAS NUEVAS FRONTERAS DE LA AUTOMATIZACION (5.1997.BILBAO)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: BILBAO,
Fecha de celebración: 19/09/1997



ANA POZO RUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "INTEGRACION DE UN SONAR GIRATORIO EN EL ROBOT MOVIL RAM-2". En: 5 CONGRESO LAS NUEVAS FRONTERAS DE LA AUTOMATIZACION. pp. 125 - 131.

47 Título del trabajo: DESIGN OF FUZZY CONTROLLERS FROM HEURISTIC KNOWLEDGE AND EXPERIMENTAL DATA

Nombre del congreso: 13th World Congress of IFAC

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Otros

Ciudad de celebración: San Francisco USA,

Fecha de celebración: 30/06/1996

ANIBAL OLLERO BATURONE; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "DESIGN OF FUZZY CONTROLLERS FROM HEURISTIC KNOWLEDGE AND EXPERIMENTAL DATA". En: 13TH WORLD CONGRESS OF IFAC. pp. 433 - 438.

48 Título del trabajo: Autonomous and Teleoperated Control of the AURORA Mobile Robot

Nombre del congreso: 13th World Congress of IFAC

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Otros

Ciudad de celebración: San Francisco USA,

Fecha de celebración: 30/06/1996

JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ. "AUTONOMOUS AND TELEOPERATED CONTROL OF THE AURORA MOBILE ROBOT". En: 13TH WORLD CONGRESS OF IFAC. pp. 181 - 186.

49 Título del trabajo: SONAR-BASED NAVIGATION IN CONSTRAINED ENVIRONMENTS WITH THE AURORA MOBILE ROBOT

Nombre del congreso: INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED ROBOTICS (7.1995.BARCELONA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Fecha de celebración: 20/09/1995

ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ANIBAL OLLERO BATURONE; Reina-,A. J."SONAR-BASED NAVIGATION IN CONSTRAINED ENVIRONMENTS WITH THE AURORA MOBILE ROBOT". En: PROCEEDING OF THE SEVENTH INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED ROBOTICS. pp. 785 - 790. ISBN 84-7653-578-3

50 Título del trabajo: DESIGN OF A ROBUST HIGH PERFORMANCE FUZZY PATH TRACKER FOR AUTONOMOUS VEHICLES

Nombre del congreso: 2ND IFAC SYMPOSIUM ON INTELLIGENT AUTONOMOUS VEHICLES

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Otros

Ciudad de celebración: HELSINKI,

Fecha de celebración: 12/06/1995

ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; ANIBAL OLLERO BATURONE; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "DESIGN OF A ROBUST HIGH PERFORMANCE FUZZY PATH TRACKER FOR AUTONOMOUS VEHICLES". En: PROCEEDINGS OF THE 2ND IFAC SYMPOSIUM ON INTELLIGENT AUTONOMOUS VEHICLES (IAV'95). pp. 256 - 260.

51 Título del trabajo: CONTROL DE BAJO NIVEL EN EL ROBOT MÓVIL AURORA

Nombre del congreso: 4º CONGRESO DE LA ASOCIACIÓN ESPAÑOLA DE ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN TECNOLOGÍAS DE LA PRODUCCIÓN () (.1995.ZARAGOZA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Fecha de celebración: 01/01/1995



JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ANIBAL OLLERO BATURONE; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ. "CONTROL DE BAJO NIVEL EN EL ROBOT MÓVIL AURORA". En: 4º CONGRESO DE LA ASOCIACIÓN ESPAÑOLA DE ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN TECNOLOGÍAS DE LA PRODUCCIÓN. pp. 171 - 176.

52 Título del trabajo: NAVEGACIÓN EN ROBOTS MÓVILES CON INCERTIDUMBRE EN LA POSICIÓN

Nombre del congreso: 4º CONGRESO DE LA ASOCIACIÓN ESPAÑOLA DE ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN TECNOLOGÍAS DE LA PRODUCCIÓN () (.1995.ZARAGOZA)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Fecha de celebración: 01/01/1995

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE. "NAVEGACIÓN EN ROBOTS MÓVILES CON INCERTIDUMBRE EN LA POSICIÓN". En: 4º CONGRESO DE LA ASOCIACIÓN ESPAÑOLA DE ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN TECNOLOGÍAS DE LA PRODUCCIÓN. pp. 219 - 224.

53 Título del trabajo: GREENHOUSE OPERATION WITH THE AURORA MOBILE ROBOT

Nombre del congreso: 4TH IARP WORKSHOP ON ROBOTICS IN AGRICULTURE AND THE FOOD INDUSTRY () (.1995.TOULOUSE, FRANCE)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: TOULOUSE, FRANCE,

Fecha de celebración: 01/01/1995

ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; ANIBAL OLLERO BATURONE; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ. "GREENHOUSE OPERATION WITH THE AURORA MOBILE ROBOT". En: IARP WORKSHOP ON ROBOTICS IN THE AGRICULTURE AND THE FOOD INDUSTRY. pp. 185 - 191.

54 Título del trabajo: THE AUTONOMOUS ROBOT FOR SPRAYING: AURORA

Nombre del congreso: 4TH IARP WORKSHOP ON ROBOTICS IN AGRICULTURE AND THE FOOD INDUSTRY () (.1995.TOULOUSE, FRANCE)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: TOULOUSE, FRANCE,

Fecha de celebración: 01/01/1995

ANIBAL OLLERO BATURONE; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO SIMON MATA; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; FRANCISCO GARCIA VACAS; Martinez-, M. A."THE AUTONOMOUS ROBOT FOR SPRAYING: AURORA". En: IARP WORKSHOP ON ROBOTICS IN THE AGRICULTURE AND THE FOOD INDUSTRY. pp. 193 - 198.

55 Título del trabajo: NAVIGATION WITH REACTIVE BEHAVIOURS FOR THE AURORA MOBILE ROBOT

Nombre del congreso: IFAC WORKSHOP ON INTELLIGENT COMPONENTS FOR AUTONOMOUS AND SEMIAUTONOMOUS VEHICLES, ICASAV'95 () (.1995.TOULOUSE)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Ciudad de celebración: TOULOUSE,

Fecha de celebración: 01/01/1995

ANTONIO MANDOW ANDALUZ; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JESÚS MANUEL GÓMEZ DE GABRIEL; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE. "NAVIGATION WITH REACTIVE BEHAVIOURS FOR THE AURORA MOBILE ROBOT". En: PROCEEDINGS OF THE IFAC WORKSHOP ON INTELLIGENT COMPONENTS FOR AUTONOMOUS AND SEMIAUTONOMOUS VEHICLES, ICASAV'95. pp. 93 - 98.



- 56 Título del trabajo:** A COMBINED PATH GENERATION AND TRACKING CONTROLLER FOR MOBILE ROBOTS
Nombre del congreso: IFAC SYMPOSIUM ON INTELLIGENT COMPONENTS AND INSTRUMENTS FOR CONTROL APPLICATIONS (.1994.BUDAPEST (HUNGRÍA))
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: BUDAPEST (HUNGRÍA),
Fecha de celebración: 01/01/1994
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE. "A COMBINED PATH GENERATION AND TRACKING CONTROLLER FOR MOBILE ROBOTS". En: IFAC SYMPOSIUM ON INTELLIGENT COMPONENTS AND INSTRUMENTS FOR CONTROL APPLICATIONS (SICICA'94). pp. 253 - 258.
- 57 Título del trabajo:** NAVIGATION WITH UNCERTAIN POSITION ESTIMATION IN THE RAM-1 MOBILE ROBOT
Nombre del congreso: IFAC/IFIP/IMACS SYMPOSIUM ON ARTIFICIAL INTELLIGENCE IN REAL-TIME CONTROL () (.1994.VALENCIA, ESPAÑA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: VALENCIA, ESPAÑA,
Fecha de celebración: 01/01/1994
VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE. "NAVIGATION WITH UNCERTAIN POSITION ESTIMATION IN THE RAM-1 MOBILE ROBOT". En: ARTIFICIAL INTELLIGENCE IN REAL-TIME CONTROL 1994 (AIRTC 94). pp. 215 - 219.
- 58 Título del trabajo:** FUZZY STRATEGIES FOR PATH TRACKING OF AUTONOMOUS VEHICLES
Nombre del congreso: FIRST EUROPEAN CONGRESS ON FUZZY AND INTELLIGENT TECHNOLOGIES (1) (1.1993.AACHEN, ALEMANIA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: AACHEN, ALEMANIA,
Fecha de celebración: 01/01/1993
JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "FUZZY STRATEGIES FOR PATH TRACKING OF AUTONOMOUS VEHICLES". En: FIRST EUROPEAN CONGRESS ON FUZZY AND INTELLIGENT TECHNOLOGIES. pp. 24 - 30.
- 59 Título del trabajo:** SISTEMA INTEGRADO DE SIMULACIÓN DE ROBOTS INDUSTRIALES
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de celebración: 01/01/1993
VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE; JAVIER GONZALEZ JIMENEZ. "SISTEMA INTEGRADO DE SIMULACIÓN DE ROBOTS INDUSTRIALES". En: 2º CONGRESO DE LA ASOCIACION ESPAÑOLA DE ROBOTICA. pp. 343 - 347.
- 60 Título del trabajo:** SIMPLIFIED POWER CONSUMPTION MODELING AND IDENTIFICATION FOR WHEELED SKID-STEER ROBOTIC VEHICLES ON HARD HORIZONTAL GROUND
Tipo evento: Congreso
JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Pequeño-Boyer, Alejandro; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO. "SIMPLIFIED POWER CONSUMPTION MODELING AND IDENTIFICATION FOR WHEELED SKID-STEER ROBOTIC VEHICLES ON HARD HORIZONTAL GROUND". En: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems. pp. 4769 - 4774. 18/10/2010.
- 61 Título del trabajo:** OUTDOOR SCENE REGISTRATION FROM 3D LASER RANGE DATA WITH COARSE BINARY CUBES
Tipo evento: Congreso



JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Antonio Jesús REINA Terol; JESÚS MORALES RODRIGUEZ. "OUTDOOR SCENE REGISTRATION FROM 3D LASER RANGE DATA WITH COARSE BINARY CUBES". En: PROCEEDINGS OF THE 35TH ANNUAL CONFERENCE OF THE IEEE INDUSTRIAL ELECTRONICS SOCIETY. pp. 2308 - 2313.

62 Título del trabajo: VIRTUAL STEERING LIMITATIONS FOR REVERSING AN ARTICULATED VEHICLE WITH OFF-AXLE PASSIVE TRAILERS

Tipo evento: Congreso

JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; Medina-,Itza Juliana. "VIRTUAL STEERING LIMITATIONS FOR REVERSING AN ARTICULATED VEHICLE WITH OFF-AXLE PASSIVE TRAILERS". En: PROCEEDINGS OF THE 35TH ANNUAL CONFERENCE OF THE IEEE INDUSTRIAL ELECTRONICS SOCIETY. pp. 2385 - 2390.

63 Título del trabajo: FUZZY DIRECT PATH TRACKING OF EXPLICIT PATHS IN MOBILE ROBOTS. APPLICATION TO RAM-1

Tipo evento: Congreso

ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE. "FUZZY DIRECT PATH TRACKING OF EXPLICIT PATHS IN MOBILE ROBOTS. APPLICATION TO RAM-1". En: EUROPEAN ROBOTIC AND INTELLIGENT SYSTEMS. EURISCON'94. 1, pp. 253 - 260.

64 Título del trabajo: NEW CONTINUOUS-CURVATURE LOCAL PATH GENERATORS FOR MOBILE ROBOTS

Tipo evento: Congreso

VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE. "NEW CONTINUOUS-CURVATURE LOCAL PATH GENERATORS FOR MOBILE ROBOTS". En: INTELLIGENT COMPONENTS AND INSTRUMENTS FOR CONTROL APPLICATIONS, SICICA'92. pp. 455 - 460. ISBN 0-08-041899-6

65 Título del trabajo: EXPERIMENTAL KINEMATICS FOR WHEELED SKID-STEER MOBILE ROBOTS

Tipo evento: Congreso

ANTONIO MANDOW ANDALUZ; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; JOSE LUIS BLANCO CLARACO; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JAVIER GONZALEZ JIMENEZ. "EXPERIMENTAL KINEMATICS FOR WHEELED SKID-STEER MOBILE ROBOTS". En: 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2007). pp. 1222 - 1227. 29/10/2007.

66 Título del trabajo: FORWARD PATH TRACKING FOR MOBILE ROBOTS WITH SEVERAL TRAILERS

Tipo evento: Congreso

JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; JESÚS MORALES RODRIGUEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ. "FORWARD PATH TRACKING FOR MOBILE ROBOTS WITH SEVERAL TRAILERS". En: PROCEEDINGS OF THE 5TH IFAC SYMPOSIUM ON INTELLIGENT AUTONOMOUS VEHICLES. pp. 1 - 6.

67 Título del trabajo: MOBILE ROBOT SELF-LOCALIZATION BY MATCHING SUCCESSIONAL LASER SCANS VIA GENETIC ALGORITHMS

Tipo evento: Congreso

JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "MOBILE ROBOT SELF-LOCALIZATION BY MATCHING SUCCESSIONAL LASER SCANS VIA GENETIC ALGORITHMS". En: INTELLIGENT COMPONENTS AND INSTRUMENTS FOR CONTROL APPLICATIONS 2003 SICICA 2003; A PROCEEDINGS VOLUME FROM THE 5TH IFAC INTERNATIONAL SYMPOSIUM. pp. 81 - 87. ISBN 0-08-044010-X



68 Título del trabajo: OBJECT FOLLOWING AND OBSTACLE AVOIDANCE USING A LASER SCANNER IN THE OUTDOOR MOBILE ROBOT AURIGA-A

Tipo evento: Congreso

JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; ANA POZO RUZ; Pedraza-Moreno, Salvador; RAQUEL FERNANDEZ RAMOS. "OBJECT FOLLOWING AND OBSTACLE AVOIDANCE USING A LASER SCANNER IN THE OUTDOOR MOBILE ROBOT AURIGA-A". En: PROCEEDINGS OF THE 1998 IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOT AND SYSTEMS IROS'98. pp. 204 - 209.

69 Título del trabajo: SCANNER-LASER LOCAL NAVIGATION IN DYNAMIC WORLDS

Tipo evento: Congreso

RAQUEL FERNANDEZ RAMOS; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; ANTONIO MANDOW ANDALUZ; ALFONSO JOSE GARCIA CEREZO; JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ. "SCANNER-LASER LOCAL NAVIGATION IN DYNAMIC WORLDS". En: PROCEEDINGS OF THE 14 WORLD CONGRESS INTERNATIONAL FEDERATION OF AUTOMATIC CONTROL. pp. 463 - 468. ISBN 0-08-043213-1

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: 23rd Mediterranean Conference on Control and Automation (MED 2015)

Nombre del evento: 23rd Mediterranean Conference on Control and Automation (MED)

Ciudad de celebración: Torremolinos, Málaga,

Fecha de celebración: 16/06/2015

JORGE LUIS MARTINEZ RODRIGUEZ; VICTOR FERNANDO MUÑOZ MARTINEZ; Quevedo-casin, Jose; JESÚS MORALES RODRIGUEZ.