



JOSÉ JESÚS GUERRERO CAMPO

Generado desde: Universidad de Zaragoza
Fecha del documento: 16/10/2023

v 1.4.0

7b47c88a5d0d7a7f963b0f68a18d9a32

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/>



Indicadores generales de calidad de la producción científica

Descripción breve de los principales indicadores de calidad de la producción científica (sexenios de investigación, tesis doctorales dirigidas, citas totales, publicaciones en primer cuartil (Q1), índice h....). Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Quinquenios docentes: 6

Sexenios de investigación: 5



JOSÉ JESÚS GUERRERO CAMPO

Apellidos: **GUERRERO CAMPO**
Nombre: **JOSÉ JESÚS**
DNI: **18019277L**
ORCID: **0000-0001-5209-2267**
ScopusID: **7203082458**
ResearcherID: **K-5435-2014**
Fecha de nacimiento: **18/03/1965**
Sexo: **Hombre**
Teléfono fijo: **(0034) 976761000 - 2349**
Correo electrónico: **jguerrer@unizar.es**
Página web personal: **<http://webdiis.unizar.es/~jguerrer/>**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas. Área: Ingeniería de Sistemas y Automática. Área de conocimiento (Macroárea): Ingeniería y Arquitectura. Campo de conocimiento de evaluación CNEAI: Ingeniería y Arquitectura, Escuela de Ingeniería y Arquitectura
Categoría profesional: Cated. Universidad
Fecha de inicio: 12/06/2017
Régimen de dedicación: Tiempo completo



Formación académica recibida

Titulación universitaria

Estudios de 1º y 2º ciclo, y antiguos ciclos (Licenciados, Diplomados, Ingenieros Superiores, Ingenieros Técnicos, Arquitectos)

Nombre del título: Ingeniero Industrial
Ciudad entidad titulación: Zaragoza, España
Entidad de titulación: Universidad de Zaragoza
Fecha de titulación: 05/12/1989

Doctorados

Programa de doctorado: Doctor Ingeniero Industrial
Entidad de titulación: Universidad de Zaragoza
Ciudad entidad titulación: Zaragoza, España
Fecha de titulación: 09/07/1996
Calificación obtenida: Cum Laude
Título homologado: Si

Actividad docente

Formación académica impartida

- Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Mecánica
Fecha de inicio: 01/09/2023 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería de Tecnologías Industriales
Fecha de inicio: 01/09/2023 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Visión y robótica
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Automatización flexible y robótica
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería de Tecnologías Industriales
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 31/08/2024



Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

5 Nombre de la asignatura/curso: Visión y robótica

Titulación universitaria: Programa conjunto en Máster Universitario en Ingeniería Industrial-Máster Universitario en Energías

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 14/09/2022

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

6 Nombre de la asignatura/curso: Visión y robótica

Titulación universitaria: Programa conjunto en Máster Universitario en Ingeniería Industrial-Máster Universitario en Ingeniería

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 14/09/2022

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

7 Nombre de la asignatura/curso: Visión y robótica

Titulación universitaria: Programa conjunto en Máster Universitario en Ingeniería Industrial-Máster Universitario en Ingeniería

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 14/09/2022

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

8 Nombre de la asignatura/curso: Representación gráfica del patrimonio

Titulación universitaria: Graduado en Estudios en Arquitectura

Fecha de inicio: 17/09/2012

Fecha de finalización: 13/09/2020

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

9 Nombre de la asignatura/curso: Ingeniería de control

Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial

Fecha de inicio: 15/09/2014

Fecha de finalización: 18/09/2016

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

10 Nombre de la asignatura/curso: CONTROL Y PROGRAMACION DE ROBOTS

Titulación universitaria: Ingeniero Industrial

Fecha de inicio: 22/09/2001

Fecha de finalización: 18/09/2016

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

11 Nombre de la asignatura/curso: Percepción y visión por computador

Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Biomédica

Fecha de inicio: 15/09/2014

Fecha de finalización: 20/09/2015

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

12 Nombre de la asignatura/curso: Robótica industrial

Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática

Fecha de inicio: 16/09/2013

Fecha de finalización: 14/09/2014

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

13 Nombre de la asignatura/curso: TICIB-Percepción y visión por computador

Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería biomédica

Fecha de inicio: 16/09/2013

Fecha de finalización: 14/09/2014

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza



- 14 Nombre de la asignatura/curso:** Energía eólica
Titulación universitaria: Máster Universitario en Energías Renovables y Eficiencia Energética
Fecha de inicio: 21/09/2009 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 15 Nombre de la asignatura/curso:** CONTROL Y PROGRAMACION DE ROBOTS
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 21/09/2006 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 16 Nombre de la asignatura/curso:** Representación gráfica del patrimonio
Titulación universitaria: Graduado en Arquitectura
Fecha de inicio: 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 17 Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 18 Nombre de la asignatura/curso:** Visión tridimensional
Titulación universitaria: Máster en Ingeniería de sistemas e informática
Fecha de inicio: 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 19 Nombre de la asignatura/curso:** TICIB-Percepción y visión por computador
Titulación universitaria: Máster en Ingeniería biomédica
Fecha de inicio: 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 18/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 20 Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS AUTOMATICOS
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 22/09/1998 **Fecha de finalización:** 20/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 21 Nombre de la asignatura/curso:** Proyecto fin de carrera
Fecha de inicio: 21/09/2004 **Fecha de finalización:** 20/09/2005
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 22 Nombre de la asignatura/curso:** PROYECTO FIN DE CARRERA
Fecha de inicio: 22/09/1995 **Fecha de finalización:** 21/09/2004
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 23 Nombre de la asignatura/curso:** CONTROL DE PROCESOS QUIMICOS
Fecha de inicio: 22/09/2002 **Fecha de finalización:** 21/09/2003
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 24 Nombre de la asignatura/curso:** PRACTICAS EN EMPRESAS
Fecha de inicio: 22/09/2002 **Fecha de finalización:** 21/09/2003
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza



- 25** **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas informáticos
Fecha de inicio: 22/09/2000 **Fecha de finalización:** 21/09/2001
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 26** **Nombre de la asignatura/curso:** SIMULACION DE SISTEMAS DINAMICOS
Fecha de inicio: 22/09/2000 **Fecha de finalización:** 21/09/2001
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 27** **Nombre de la asignatura/curso:** CONTROL Y PROGRAMACION DE ROBOTS
Fecha de inicio: 22/09/1998 **Fecha de finalización:** 21/09/2000
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 28** **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas informáticos
Fecha de inicio: 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1999
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 29** **Nombre de la asignatura/curso:** ROBOTICA
Fecha de inicio: 22/09/1997 **Fecha de finalización:** 21/09/1998
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 30** **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA
Fecha de inicio: 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1998
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 31** **Nombre de la asignatura/curso:** SIMULACION DE SISTEMAS DINAMICOS
Fecha de inicio: 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1998
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 32** **Nombre de la asignatura/curso:** TEORIA DE SE/ALES Y SISTEMAS
Fecha de inicio: 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1997
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 33** **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA I
Fecha de inicio: 22/09/1995 **Fecha de finalización:** 21/09/1996
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 34** **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA
Fecha de inicio: 01/10/1994 **Fecha de finalización:** 30/06/1995
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Cálculo de profundidad con una cámara de ojo de pez estéreo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Berenguel Baeta, Samuel Bruno
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: César Sáenz Rodríguez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 21/06/2023



- 2** **Título del trabajo:** Egocentric Computer Vision and Machine Learning for Simulated Prosthetic Vision.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Martínez Cantin, Ruben
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Melani Sánchez García
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 13/01/2022
- 3** **Título del trabajo:** Detección y segmentación de objetos en imágenes panorámicas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Berenguel Baeta, Samuel Bruno
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro de Nova Guerrero
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 17/12/2021
- 4** **Título del trabajo:** Reconocimiento y localización de objetos en imágenes de 360 grados
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Bermúdez Cameo, Jesús
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Miguel Pérez Morente
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/02/2021
- 5** **Título del trabajo:** Creación de un entorno visual de visión protésica
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Martínez Cantín, Rubén
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Violeta Estepa Ramos
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 16/12/2020
- 6** **Título del trabajo:** Indoor Scene Understanding using Non-Conventional Cameras
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Demonceaux , Cédric Simon
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Clara María Fernández Labrador
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 03/12/2020
- 7** **Título del trabajo:** Simulador de imágenes omnidireccionales foto-realistas para visión por computador
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Bermúdez Cameo, Jesús
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Samuel Bruno Berenguel Baeta
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 18/12/2019



- 8** **Título del trabajo:** Detección de puertas mediante un sistema de visión omnidireccional y de profundidad
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro de Nova Guerrero
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/07/2019
- 9** **Título del trabajo:** Simulador de prótesis visual en entornos 360° con gafas de realidad virtual
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bermúdez Cameo, Jesús
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: María Santos Villafranca
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/07/2019
- 10** **Título del trabajo:** Localización y clasificación de piezas industriales mediante técnicas de Visión por Computador y Deep Learning
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Escartín Barduzal, Andrés
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Sara Casao Martínez
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 12/07/2019
- 11** **Título del trabajo:** Sistema de asistencia a la navegación humana basado en la cámara de eventos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Martínez Cantin, Ruben
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pedro Luis Compais Serrano
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 11/07/2019
- 12** **Título del trabajo:** Reconocimiento de objetos en imágenes panorámicas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Fernández Labrador, Clara
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Julia Guerrero Viu
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 08/07/2019
- 13** **Título del trabajo:** Sistema de visión omnidireccional y de profundidad para guiado de discapacitados visuales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Manuel Guerrero Viu
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 14/02/2019
- 14** **Título del trabajo:** Estimación del Layout 3D en interiores a partir de imágenes
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Carlos Medina Franca



Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 19/12/2018

- 15 Título del trabajo:** Programación y control del movimiento de un brazo robótico de 6 GDL fabricado mediante impresora 3D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Darío Gascon German
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 19/12/2018
- 16 Título del trabajo:** Integración de técnicas de detección de personas con visión para robótica colaborativa
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Cubel Gálvez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/09/2018
- 17 Título del trabajo:** Scene structure recovery from omnidirectional and depth cameras for assistive computer vision.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: López Nicolás, Gonzalo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Pérez Yus
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 28/06/2018
- 18 Título del trabajo:** Simulación y programación de un Robot industrial ABB
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Molina Mata
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/12/2017
- 19 Título del trabajo:** Analog and digital interface board for sound processing
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Víctor Palos Pacios
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 28/11/2017
- 20 Título del trabajo:** Estimación del layout 3D en interiores a partir de imágenes panorámicas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Pérez Yus, Alejandro
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Clara María Fernández Labrador
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 05/10/2017



- 21** **Título del trabajo:** Estudio e integración de robots colaborativos en aplicaciones industriales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Garcés Jimeno, José María
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Víctor Machín Moreno
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 05/10/2017
- 22** **Título del trabajo:** Diseño de robot manipulador fabricable por medio de técnicas DIY (Do it yourself) y Open Source
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Enrique Antonio Chueca Torrubia
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 22/09/2017
- 23** **Título del trabajo:** Visión por computador con cámara RGB-D para detección de personas en aplicaciones de robótica
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Felipe Montesinos García
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 18/09/2017
- 24** **Título del trabajo:** Detección de personas para simulación de prótesis visual
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bermúdez Cameo, Jesús
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Manuel Guerrero Viu
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 16/12/2016
- 25** **Título del trabajo:** Simulación de trayectorias y modelos de medición en plataformas multisensor
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Gutiérrez Gómez, Daniel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pedro José Pérez Torrero
Calificación obtenida: Aprobado
Fecha de defensa: 16/12/2016
- 26** **Título del trabajo:** Development of a new design of wheel module for a modular robot system
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Quercus Manuel Hernández Laín
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/09/2016
- 27** **Título del trabajo:** Seguimiento de rectas en cámaras omnidireccionales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bermúdez Cameo, Jesús
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad



Alumno/a: Alejandro Castillo Sanjuan
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/09/2016

- 28 Título del trabajo:** Real-time metric localisation with wearable vision systems.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Gutiérrez Gómez
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 26/04/2016
- 29 Título del trabajo:** Simulación de prótesis visual con sensor RGB-D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Badías Herbera
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 16/02/2016
- 30 Título del trabajo:** Line- projections in omnidirectional vision: modelling, extraction and calibration in central and non-central cameras
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Lopez Nicolas, Gonzalo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jesús Bermúdez Cameo
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 04/02/2016
- 31 Título del trabajo:** Técnicas de tracking de puntos característicos ante movimientos bruscos de cámara
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Gutiérrez Gómez, Daniel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Gargallo Sureda
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 08/10/2015
- 32 Título del trabajo:** Detección y seguimiento de elementos móviles para videovigilancia
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Rituerto Sin, Alejandro
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Bernal Calmarza
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 21/09/2015
- 33 Título del trabajo:** Automatización y puesta en marcha de línea robotizada para proceso de soldadura multipuesto
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Gil Martín
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 07/05/2015



- 34** **Título del trabajo:** Proyecto Roujin: diseño de exobrazo robótico orientado a rehabilitación por tecnología de impresión 3D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Adrián Carlos Blasco Carrillo
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/03/2015
- 35** **Título del trabajo:** Sistema portable basado en visión y patrones láser en configuración no rígida
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: López Nicolás, Gonzalo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Carmen Paniagua Muro
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 25/02/2015
- 36** **Título del trabajo:** Modeling the environment with egocentric vision systems
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Murillo Arnal, Ana Cristina
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Rituerto Sin
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 21/11/2014
- 37** **Título del trabajo:** Detección y modelado de escaleras con sensor RGB-D para asistencia personal
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: López Nicolás, Gonzalo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Pérez Yus
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 06/10/2014
- 38** **Título del trabajo:** Diseño y desarrollo de controladores con aprendizaje iterativo para máquinas de ensayo con control de fuerza
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Rodríguez Fortún, José Manuel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jesus Julian Alfonso de la Riva
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 06/10/2014
- 39** **Título del trabajo:** Entorno de simulación para control visual de un cuadricóptero con cámara fisheye
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bermúdez Cameo, Jesús
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Villa López
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 03/10/2014



- 40** **Título del trabajo:** Modelado 3D de vértebras a partir de radiografías de pacientes intervenidos mediante artrodesis con tornillos pediculares
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Raquel Gacías Lacruz
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 03/10/2014
- 41** **Título del trabajo:** Integración de los componentes y sistemas de percepción de una célula de fabricación robotizada
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: López Nicolás, Gonzalo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José Ignacio Abad Martínez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 21/05/2014
- 42** **Título del trabajo:** Modelado y medida en 3D a partir de estudios radiológicos simples de pacientes intervenidos de la columna vertebral mediante tornillos pediculares.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Badías Herbera
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 27/03/2014
- 43** **Título del trabajo:** Luz estructurada omnidireccional en configuración flexible para asistencia personal
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Carmen Paniagua Muro
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/12/2012
- 44** **Título del trabajo:** Visual SLAM and scale estimation from omnidirectional wearable vision
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Gutiérrez Gómez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 02/10/2012
- 45** **Título del trabajo:** DISEÑO DE MAPAS DE NAVEGABILIDAD PARA ENTORNOS DE INTERIOR MENDIANTE VISIÓN OMNIDIRECCIONAL
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Lopez Nicolas, Gonzalo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jason Omedes Llorente
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 06/07/2012
- 46** **Título del trabajo:** Técnicas de estimación y filtrado para la implantación y el control de la producción de parques eólicos.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral



Codirector/a tesis: Julio Javier Melero Estela
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Francisco Javier Beltran Martinez
Calificación obtenida: Sobresaliente "Cum Laude"
Fecha de defensa: 08/03/2012

Tipo de entidad: Universidad

47 Título del trabajo: Omnidirectional multi-view systems: calibration, features and 3D information
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Luis Puig Morales
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 02/12/2011

Tipo de entidad: Universidad

48 Título del trabajo: Entorno de explotación supervisada del robot puma 560
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Antonio Romeo Tello
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Juan Manuel Perie Buil
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 06/10/2011

Tipo de entidad: Universidad

49 Título del trabajo: Localización por visión omnidireccional para asistencia personal
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Alejandro Rituerto
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Daniel Gutiérrez Gómez
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 30/09/2011

Tipo de entidad: Universidad

50 Título del trabajo: ORGANIZACIÓN AUTOMÁTICA Y BÚSQUEDA EFICIENTE DE IMÁGENES OMINIDIRECCIONALES PARA LOCALIZACIÓN EN EXTERIORES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Murillo Arnal, Ana Cristina
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Pedro Manuel Campos Bernal
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/05/2010

Tipo de entidad: Universidad

51 Título del trabajo: DESARROLLO, MODIFICACIÓN Y CIERRE DEL DISEÑO DE LA MATRIZ DE CONMUTACIÓN DE GONIOMETRÍA PRA EL SISTEMA RDEG
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Carlos Munilla Ansorena
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 22/03/2010

Tipo de entidad: Universidad

52 Título del trabajo: APLICACIÓN DEL FILTRO DE KALMAN PARA LA EVALUACIÓN DE LA CALIDAD DE SERIES DE DATOS EÓLICOS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Pablo Abad Garrido

Tipo de entidad: Universidad



Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 17/03/2010

- 53** **Título del trabajo:** LOCALIZACIÓN Y RECONSTRUCCIÓN 3D CON VISIÓN MONOCULAR OMNIDIRECCIONAL
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Puig Morales, Luis
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Rituerto Sin
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/12/2009
- 54** **Título del trabajo:** ANÁLISIS E IMPLEMENTACIÓN DE MÉTODOS DE FILTRADO PARA EL SEGUIMIENTO DE LA CURVA DE POTENCIA DE AEROGENERADORES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Isabel Gimeno Boldova
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 29/09/2009
- 55** **Título del trabajo:** CALIBRACIÓN DE SISTEMAS CATADIOPTRICOS DE VISIÓN OMNIDIRECCIONAL
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jesús Bermúdez Cameo
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 06/07/2009
- 56** **Título del trabajo:** Visual Localization for Robotics: metric, topological and higher abstraction levels.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Carlos Sagüés Blázquez
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ana Cristina Murillo Arnal
Calificación obtenida: Sobresaliente "Cum Laude"
Fecha de defensa: 30/10/2008
- 57** **Título del trabajo:** Visual control of mobile robots through multiple view geometry.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Carlos Sagüés Blázquez
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Gonzalo López Nicolás
Calificación obtenida: Sobresaliente "Cum Laude"
Fecha de defensa: 18/09/2008
- 58** **Título del trabajo:** AUTOMATIZACIÓN DE TÉCNICAS Y HERRAMIENTAS DE FOTOGRAMETRÍA PARA EL MODELADO 3D DE EDIFICIOS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Burdalo Olivares
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 20/12/2007



- 59** **Título del trabajo:** CONSTRUCCIÓN DE MAPAS TOPOLÓGICOS Y LOCALIZACIÓN DE ROBOTS MOVILES MEDIANTE VISIÓN OMNIDIRECCIONAL
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diego Viu Dominguez
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 20/12/2007
- 60** **Título del trabajo:** ESTUDIO, EVALUACION Y DESARROLLO DE METODOS DE VISION POR COMPUTADOR PARA RECONOCIMIENTO DE EDIFICIOS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Oscar Javier Calderon Nevot
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 04/07/2007
- 61** **Título del trabajo:** SISTEMA DE VIGILANCIA DE CORDONES DE PEGAMENTO PARA MONTAJE ROBOTIZADODE PARABRISAS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Francisco Javier Bermejo Galan
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/09/2006
- 62** **Título del trabajo:** TÉCNICAS DE VISIÓN POR COMPUTADOR PARA RECONSTRUCCIÓN 3D Y DETERMINACIÓN DEL DESPLAZAMIENTO DE GLACIARES ROCOSOS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ricardo Nave Barco
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/09/2006
- 63** **Título del trabajo:** MODELADO Y MEDIDA CON TECNICAS FOTOGAMETRICAS PARA ARQUEOLOGIA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jose Ignacio Garces Perez
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 16/09/2005
- 64** **Título del trabajo:** SIMULACION Y REGULACION DE UN MOTOR ASINCRONO EN COORDENADAS DE CAMPO Y DE UN MOTOR SINCRONO EN COORDENADAS DE ROTOR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Leticia Biescas Altelarra
Calificación obtenida: Aprobado
Fecha de defensa: 16/09/2005
- 65** **Título del trabajo:** PLANIFICACIÓN DE MOVIMIENTO DE ROBOTS INDUSTRIALES MEDIANTE SIMULADORES DE CONTROLADOR EN LA SOCIEDAD KINEO CAM
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad



Alumno/a: David Bielsa Gonzalez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 18/05/2005

- 66** **Título del trabajo:** EMPAREJAMIENTO ROBUSTO DE IMÁGENES NO CALIBRADAS CON CARACTERÍSTICAS INVARIANTES A LA ESCALA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Alvaro Moran
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 17/03/2005
- 67** **Título del trabajo:** SEGMENTOS PROYECTIVOS DE LÍNEA PARA VISIÓN 3D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Diestre Burillo
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 16/12/2004
- 68** **Título del trabajo:** LEVANTAMIENTO FOTOGRAMÉTRICO DE PATRIMONIO HISTÓRICO ARQUITECTÓNICO
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Julio Conesa Garcia
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 01/07/2004
- 69** **Título del trabajo:** MODELADO, SIMULACION Y CONTROL DE ASIENTO ACTIVO
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Francisco Javier Revilla Benito
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 21/05/2004
- 70** **Título del trabajo:** EMPAREJAMIENTO SEMIAUTOMÁTICO DE CARACTERÍSTICAS EN DOS Y TRES IMÁGENES DISTANTES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Jose Horna Moros
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 19/09/2003
- 71** **Título del trabajo:** CORRECCIÓN DE TRAYECTORIAS EN UN ROBOT MÓVIL DE INTERIORES BASADA EN CARACTERÍSTICAS EMPAREJADAS EN IMÁGENES DE REFERENCIA.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Rubén Martínez Cantín
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 05/05/2003



- 72** **Título del trabajo:** CONSTRUCCIÓN SEMIAUTOMÁTICA DE MODELOS TRIDIMENSIONALES A PARTIR DE IMÁGENES.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Sagues Blazquiz, Carlos
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Buey Cardenal
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 26/02/2003
- 73** **Título del trabajo:** CÁLCULO DE LA MATRIZ FUNDAMENTAL A PARTIR DE SEGMENTOS RECTOS EN DOS IMÁGENES.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Sagues Blazquiz, Carlos
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Fernando Escudero Lazaro
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 04/12/2002
- 74** **Título del trabajo:** ESTIMACIÓN DEL TENSOR TRIFOCAL A PARTIR DE RECTAS VERTICALES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Sagues Blazquiz, Carlos
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jesus Senar Sancho
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 25/02/2002
- 75** **Título del trabajo:** DISEÑO Y PROGRAMACIÓN DE TÉCNICAS BASADAS EN CONTORNOS PARA PERCEPCIÓN CON VISIÓN MONOCULAR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Rafael Guerrero Chueca
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/01/2002
- 76** **Título del trabajo:** CORRECCIÓN DE LA LOCALIZACIÓN DE UN ROBOT CON VISIÓN MONOCULAR NO CALIBRADA.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Boillos Calvo
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 25/09/2001
- 77** **Título del trabajo:** MODELADO Y MEDIDA TRIDIMENSIONAL CON VISIÓN POR COMPUTADOR.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alvaro Alvaro Nuez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 25/09/2001



- 78** **Título del trabajo:** EMPAREJAMIENTO DE RECTAS EN IMÁGENES NO CALIBRADAS ESTIMANDO UNA TRANSFORMACIÓN PROYECTIVA POR MÉTODOS ROBUSTOS.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jesus Javier Quilez Goñi
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 28/03/2001
- 79** **Título del trabajo:** MODELADO Y SIMULACIÓN DE ROBOTS E INSTALACIÓN Y PROGRAMACIÓN DE UN ROBOT INDUSTRIAL.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Angel Manuel Polo Bamala
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 23/02/2001
- 80** **Título del trabajo:** TECNICAS DE CONTROL DE FUERZA PARA ELEMENTOS TERMINALES DE ROBOT EN CONTACTO CON UN MEDIO.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Mario Gomez Ruber
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 19/02/2001
- 81** **Título del trabajo:** LOCALIZACION ESPACIAL DE AGUJEROS 3D DE DIMENSION CONOCIDA MEDIANTE VISION MONOCULAR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Álvaro Marco Marco
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 19/09/2000
- 82** **Título del trabajo:** MAQUETA VIRTUAL Y SOFTWARE PARA LA PARAMETRIZACION REMOTA DE UN CONTROLADOR PID INDUSTRIAL
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Victor Manuel Montañes Bellosta
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 25/05/2000
- 83** **Título del trabajo:** SISTEMA DE TRATAMIENTO Y EVALUACION CONTROLADA DE RESIDUOS RADIATIVOS LIQUIDOS DE I-131
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Marta Millan Armengol
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/01/2000
- 84** **Título del trabajo:** SIMULADOR GRAFICO DE ROBOTS MANIPULADORES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad



Alumno/a: David Gutierrez Parente
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 24/06/1999

85 Título del trabajo: DETECCIÓN Y SEGUIMIENTO DE UN OBJETO MOVIL SOBRE ESCENAS NO ESTRUCTURADAS

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Tipo de entidad: Universidad

Alumno/a: Luis Antonio Echevarria Garcia

Calificación obtenida: Sobresaliente

Fecha de defensa: 29/09/1998

86 Título del trabajo: ESTUDIO Y APLICACION DE TECNICAS DE EXTRACION ROBUSTA PARA EL EMPARESAMIENTO DE RECTAS Y LA SEGMENTACION DE PLANOS EN IMAGENES NO CALIBRADA

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Tipo de entidad: Universidad

Alumno/a: Gustavo Adolfo Cacho Albericio

Calificación obtenida: Sobresaliente

Fecha de defensa: 25/09/1998

87 Título del trabajo: SIMULACION Y CONTROL DE VUELO DE UN HELICOPTERO EN TIEMPO REAL

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Tipo de entidad: Universidad

Alumno/a: Juan Jesus Baquedano Bruna

Calificación obtenida: Sobresaliente

Fecha de defensa: 23/09/1998

88 Título del trabajo: SIMULACION, ANALISIS Y MEJORA DE LA PRODUCCION DEL AREA DE COSIDO EN UNA FABRICA DE ASIENTOS

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Tipo de entidad: Universidad

Alumno/a: Alvaro Lascorz Muzas

Calificación obtenida: Sobresaliente

Fecha de defensa: 26/06/1998

89 Título del trabajo: NAVEGACION DE ROBOT MOVIL POR MEDIO DE INFORMACION VISUAL EN ENTORNOS CONSTRUIDOS POR EL HOMBRE.

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Codirector/a tesis: Sagues Blazquiz, Carlos

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Tipo de entidad: Universidad

Alumno/a: Jesus Santander Lobera

Calificación obtenida: Sobresaliente

Fecha de defensa: 22/09/1997



Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

- Nombre del grupo:** T45_23R: Robótica, Visión por computador e Inteligencia Artificial
Entidad de afiliación: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
- Nombre del grupo:** Pertenencia a instituto de investigación universitaria
Entidad de afiliación: INSTITUTO DE INVESTIGACIÓN EN INGENIERÍA DE ARAGÓN (I3A) **Tipo de entidad:** Instituto Universitario de Investigación

Actividad científica o tecnológica

Proyectos de I+D+i financiados en convocatorias competitivas de Administraciones o entidades públicas y privadas

- Nombre del proyecto:** T45_23R: Robótica, Visión por computador e Inteligencia Artificial
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal; Luis Enrique Montano Gella
Nº de investigadores/as: 64
Entidad/es financiadora/s: GOBIERNO DE ARAGÓN
Fecha de inicio-fin: 01/01/2023 - 31/12/2025 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 60.389,79 €
- Nombre del proyecto:** PID2021-125209OB-I00: Aprendizaje profundo bayesiano para interacciones dinámicas aplicadas a dispositivos asistenciales visuales
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo; Rubén Martínez Cantín
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN UNION EUROPEA
Fecha de inicio-fin: 01/09/2022 - 31/08/2025 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 133.584 €
- Nombre del proyecto:** TED2021-129410B-I00: Visión omnidireccional para la comprensión de entornos contruidos por el hombre
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo



Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN

Fecha de inicio-fin: 01/12/2022 - 30/11/2024

Duración: 2 años

Cuantía total: 110.975 €

4 Nombre del proyecto: JIUZ2022-IAR-05: Simulación inmersiva de prótesis visuales en entornos reales y virtuales

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alejandro Pérez Yus

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

Fecha de inicio-fin: 31/03/2023 - 30/03/2024

Duración: 1 año

Cuantía total: 2.000 €

5 Nombre del proyecto: JIUZ-2021-TEC-01: Representación simplificada en prótesis visuales simuladas para interacción con objetos.

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jesús Bermúdez Cameo

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

Fecha de inicio-fin: 01/01/2022 - 31/12/2022

Duración: 1 año

Cuantía total: 2.000 €

6 Nombre del proyecto: T45_20R: Robótica, Percepción Y Tiempo Real

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 69

Entidad/es financiadora/s:

GOBIERNO DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2020 - 31/12/2022

Duración: 3 años

Cuantía total: 27.262 €

7 Nombre del proyecto: RTI2018-096903-B-I00: INTERPRETACIÓN INTELIGENTE DE IMÁGENES PARA ASISTENCIA Y MEJORA VISUAL.

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo; Rubén Martínez Cantín

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN

FONDOS FEDER

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2021

Duración: 3 años



Cuantía total: 107.085 €

- 8 Nombre del proyecto:** JIUZ-2019-TEC-03: Sistema de adquisición y simulación de panoramas RGB-D no centrales.

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jesús Bermúdez Cameo

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA

Fecha de inicio-fin: 01/01/2020 - 31/12/2020

Duración: 1 año

Cuantía total: 2.000 €

- 9 Nombre del proyecto:** GRUPO DE REFERENCIA ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 42

Entidad/es financiadora/s:

GOBIERNO DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2017 - 31/12/2019

Duración: 3 años

Cuantía total: 46.091 €

- 10 Nombre del proyecto:** DPI2015-65962-R: VISIÓN POR COMPUTADOR EGOCÉNTRICA PARA LA INTERACCIÓN CON EL ENTORNO DE PERSONAS CON DISCAPACIDAD VISUAL.

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2018

Duración: 3 años

Cuantía total: 127.776 €

- 11 Nombre del proyecto:** DPI2014-61792-EXP: SISTEMAS DE VISIÓN NO CONVENCIONALES PARA PERCEPCIÓN EN PRÓTESIS DE VISIÓN SIMULADA.

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Gonzalo López Nicolás

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/09/2015 - 31/08/2017

Duración: 2 años

Cuantía total: 54.450 €



- 12** **Nombre del proyecto:** JIUZ-2015-TEC-03: VISIÓN 3D DENSA, PRECISA Y SEMÁNTICA PARA APLICACIONES EN ROBÓTICA, DISPOSITIVOS VESTIBLES, REALIDAD VIRTUAL Y REALIDAD AUMENTADA.
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Javier Civera Sancho
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
IBERCAJA
Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2016 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 2.000 €
- 13** **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella
Nº de investigadores/as: 42
Entidad/es financiadora/s:
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN
Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2016 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 27.173 €
- 14** **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL.
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella
Nº de investigadores/as: 58
Entidad/es financiadora/s:
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN
Fecha de inicio-fin: 01/01/2015 - 31/12/2015 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 39.678 €
- 15** **Nombre del proyecto:** TECNOLOGÍAS AUDIOVISUALES AVANZADAS (TAA)
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Carlos Miguel Orrite Uruñuela
Nº de investigadores/as: 13
Entidad/es financiadora/s:
GOBIERNO DE ARAGÓN
Fecha de inicio-fin: 01/01/2015 - 31/12/2015 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 100.000 €
- 16** **Nombre del proyecto:** DPI2012-31781: VISIÓN POR COMPUTADOR PORTABLE PARA NAVEGACIÓN Y ASISTENCIA PERSONAL AUMENTADA.
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s:



FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2015

Duración: 3 años

Cuantía total: 111.150 €

17 Nombre del proyecto: BINPICKINGSLAM-BIN-PICKING PARA ROBOT MANIPULADOR BASADO EN SLAM VISUAL

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José María Martínez Montiel

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2015

Duración: 3 años

Cuantía total: 234.759,36 €

18 Nombre del proyecto: GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 53

Entidad/es financiadora/s:

DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2014 - 31/12/2014

Duración: 1 año

Cuantía total: 38.426 €

19 Nombre del proyecto: Tecnologías Audio-visuales Multimodales Avanzadas (TAMA)

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Carlos Miguel Orrite Uruñuela

Nº de investigadores/as: 28

Entidad/es financiadora/s:

DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2014

Duración: 2 años

Cuantía total: 397.577,76 €

20 Nombre del proyecto: GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 51

Entidad/es financiadora/s:

DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2013

Duración: 1 año

Cuantía total: 28.004 €

21 Nombre del proyecto: ANULADO POR RENUNCIA PRX12/00203 VISIÓN POR COMPUTADOR PORTABLE PARA NAVEGACIÓN Y ASISTENCIA PERSONAL. ESTANCIA EN LA UNIVERSIDAD DE BRISTOL (REINO UNIDO).



Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE EDUCACIÓN, CULTURA Y DEPORTE

Fecha de inicio-fin: 01/07/2013 - 30/09/2013

Duración: 3 meses

Cuantía total: 10.700 €

22 Nombre del proyecto: GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBOTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 55

Entidad/es financiadora/s:

D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 01/01/2011 - 31/12/2012

Duración: 2 años

Cuantía total: 88.586 €

23 Nombre del proyecto: DPI2009-14664-C02-01.VISPA, NON-CONVENTIONAL VISION SYSTEMS FOR PERSONAL ASSISTANCE

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo

Nº de investigadores/as: 10

Entidad/es financiadora/s:

FONDOS FEDER

MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 31/12/2012

Duración: 3 años

Cuantía total: 132.857,99 €

24 Nombre del proyecto: GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 44

Entidad/es financiadora/s:

D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 31/12/2010

Duración: 3 años

Cuantía total: 113.874 €

25 Nombre del proyecto: DPI2006-07928.ROBOTS MÓVILES EN RED PARA TAREAS DE SERVICIO Y DE INTERVENCIÓN ,NERO (NETWORKED ROBOTS)

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Carlos Sagüés Blázquez

Nº de investigadores/as: 22

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA



Fecha de inicio-fin: 01/10/2006 - 30/09/2009

Duración: 3 años

Cuantía total: 253.132 €

26 Nombre del proyecto: UZ2007-TEC-05. LOCALIZACIÓN VISUAL Y RECONSTRUCCIÓN 3D CON VISIÓN OMNIDIRECCIONAL.

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Jesús Guerrero Campo

Nº de investigadores/as: 13

Entidad/es financiadora/s:

VICERRECTORADO DE INVESTIGACIÓN: APOYO

Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 31/12/2008

Duración: 1 año

Cuantía total: 6.000 €

27 Nombre del proyecto: IDI-20070535 EXPDTE. IIP09839-R11 DESARROLLO DE FUNCIONES DE PARQUES EOLICOS

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Andrés Llombart Estopiñán

Nº de investigadores/as: 9

Entidad/es financiadora/s:

CDTI CENTRO PARA EL DESARROLLO TECNOLOGICO INDUSTRIAL

Fecha de inicio-fin: 01/09/2005 - 31/12/2007

Duración: 2 años - 4 meses

28 Nombre del proyecto: GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBOTICA, PERCEPCION Y TIEMPO REAL

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 31

Entidad/es financiadora/s:

D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 01/01/2005 - 31/12/2007

Duración: 3 años

Cuantía total: 79.555,32 €

29 Nombre del proyecto: DPI2003-07986. TECNICAS DE EXPLORACION AUTOMATIZADA EN APLICACIONES DE RESCATE.

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 29

Entidad/es financiadora/s:

D.G.I. (MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA)

Fecha de inicio-fin: 01/12/2003 - 30/11/2006

Duración: 3 años

Cuantía total: 366.160 €

30 Nombre del proyecto: DPI2000-1272. DISEÑO Y DESARROLLO DE UNA SILLA DE RUEDAS MOTORIZADA CON CAPACIDAD DE CONDUCCION ASISTIDA Y NAVEGACION AUTONOMA

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella

Nº de investigadores/as: 8

**Entidad/es financiadora/s:**

C.I.C.Y.T.

Fecha de inicio-fin: 28/12/2000 - 27/12/2003**Duración:** 3 años**Cuantía total:** 67.072,95 €**31 Nombre del proyecto:** DPI2000-1265. SISTEMA MULTISENSORIAL PARA AQUISICION AUTOMATIZADA DE MODELOS 3D.**Ámbito geográfico:** Nacional**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Juan Domingo Tardos Solano**Nº de investigadores/as:** 8**Entidad/es financiadora/s:**

C.I.C.Y.T.

Fecha de inicio-fin: 28/12/2000 - 27/12/2003**Duración:** 3 años**Cuantía total:** 89.430,6 €**32 Nombre del proyecto:** P29/98 VISION POR COMPUTADOR APLICADA AL CONTROL DE CALIDAD DIMENSIONAL**Ámbito geográfico:** Autonómica**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José María Martínez Montiel**Nº de investigadores/as:** 8**Entidad/es financiadora/s:**

D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 11/02/1999 - 11/02/2001**Duración:** 2 años - 1 día**Cuantía total:** 3.756,33 €**33 Nombre del proyecto:** TAP97-0992-C02-01.TECNICAS DE TRATAMIENTO DE INFORMACION SENSORIAL E INTEGRACION PERCEPCION-NAVEGACION**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Enrique Montano Gella**Nº de investigadores/as:** 11**Entidad/es financiadora/s:**

C.I.C.Y.T.

Fecha de inicio-fin: 01/08/1997 - 31/07/2000**Duración:** 3 años**Cuantía total:** 199.127,33 €

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Berenguel-Baeta, B.; Bermudez-Cameo, J.; Guerrero, J.J. Atlanta scaled layouts from non-central panoramas. PATTERN RECOGNITION. 129 -, pp. 108740 [13 pp.]. 2022. ISSN 0031-3203
DOI: 10.1016/j.patcog.2022.108740
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 8.000
Posición de publicación: 25
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 8.000
Posición de publicación: 30
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.085
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.085
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.085
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.085
Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE)
Índice de impacto: 13.900
Posición de publicación: 91
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 145
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 274
Categoría: Artificial Intelligence
Revista dentro del 25%: Si
Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition
Revista dentro del 25%: Si
Categoría: Signal Processing
Revista dentro del 25%: Si
Categoría: Software
Revista dentro del 25%: Si
Categoría: Computer Science (miscellaneous)
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 1.885
- 2** Berenguel-Baeta, B.; Bermudez-Cameo, J.; Guerrero, J.J. Non-central panorama indoor dataset. DATA IN BRIEF. 43 -, pp. 108375 [5 pp.]. 2022. ISSN 2352-3409
DOI: 10.1016/j.dib.2022.108375
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.258
Categoría: Education
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.258
Categoría: Multidisciplinary
Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE)
Índice de impacto: 2.600



Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.594

Categoría: Cellular and Molecular Neuroscience
Revista dentro del 25%: Si

- 6** Berenguel-Baeta, Bruno; Bermudez-Cameo, Jesús; Guerrero, José J. OmniSCV: An omnidirectional synthetic image generator for computer vision. SENSORS. 20 - 7, pp. 2066 [25 pp.]. 2020. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s20072066

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - CHEMISTRY, ANALYTICAL

Índice de impacto: 3.576

Posición de publicación: 26

Num. revistas en cat.: 83

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Índice de impacto: 3.576

Posición de publicación: 82

Num. revistas en cat.: 273

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Índice de impacto: 3.576

Posición de publicación: 14

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 64

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.636

Categoría: Analytical Chemistry

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.636

Categoría: Atomic and Molecular Physics, and Optics

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.636

Categoría: Biochemistry

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.636

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.636

Categoría: Information Systems

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.636

Categoría: Instrumentation

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.636

Categoría: Medicine (miscellaneous)

- 7** Sanchez-Garcia, M.; Martinez-Cantin, R.; Guerrero, J. J. Semantic and structural image segmentation for prosthetic vision. PLOS ONE. 15 - 1, pp. e0227677 [22 pp.]. 2020. ISSN 1932-6203

DOI: 10.1371/journal.pone.0227677

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - MULTIDISCIPLINARY SCIENCES

Índice de impacto: 3.240

Posición de publicación: 26

Num. revistas en cat.: 72

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Multidisciplinary

**Índice de impacto:** 0.990**Revista dentro del 25%:** Si

- 8** Fernandez-Labrador, C.; Chhatkuli, A.; Paudel, D.P.; Guerrero, J.J.; Demonceaux, C.; Gool, L.V. Unsupervised Learning of Category-Specific Symmetric 3D Keypoints from Point Sets. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 12370 LNCS, pp. 546 - 563. 2020. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1007/978-3-030-58595-2_33**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)**Índice de impacto:** 0.249

- 9** Guerrero-Viu, J.; Fernandez-Labrador, C.; Demonceaux, C.; Guerrero, J.J. What's in my Room? Object Recognition on Indoor Panoramic Images. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 567 - 573. 2020. ISSN 1050-4729

DOI: 10.1109/ICRA40945.2020.9197335**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Artificial Intelligence**Índice de impacto:** 0.915**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Electrical and Electronic Engineering**Índice de impacto:** 0.915**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Control and Systems Engineering**Índice de impacto:** 0.915**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Software**Índice de impacto:** 0.915

- 10** Perez-Yus, Alejandro; López-Nicolas, Gonzalo; Guerrero, José J. Scaled layout recovery with wide field of view RGB-D. IMAGE AND VISION COMPUTING. 87, pp. 76 - 96. 2019. ISSN 0262-8856

DOI: 10.1016/j.imavis.2019.04.008**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 48**Num. revistas en cat.:** 136**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, SOFTWARE ENGINEERING**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 21**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 107**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 23**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 108**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 87**Num. revistas en cat.:** 265**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - OPTICS**Índice de impacto:** 3.103**Revista dentro del 25%:** Si



Posición de publicación: 23

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.032

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.032

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.032

Num. revistas en cat.: 97

Categoría: Electrical and Electronic Engineering
Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition
Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Signal Processing
Revista dentro del 25%: Si

- 11** Perez-Yus, A.; Fernandez-Moral, E.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.; Rives, P. Extrinsic Calibration of Multiple RGB-D Cameras From Line Observations. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 3 - 1, pp. 273 - 280. 2018. ISSN 2377-3766

DOI: 10.1109/LRA.2017.2739104

Tipo de producción: Artículo científico

- 12** Bermúdez-Cameo, Jesús; López-Nicolás, Gonzalo; Guerrero, José J. Fitting line projections in non-central catadioptric cameras with revolution symmetry. COMPUTER VISION AND IMAGE UNDERSTANDING. 167, pp. 134 - 152. 2018. ISSN 1077-3142

DOI: 10.1016/j.cviu.2018.01.003

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.645

Posición de publicación: 58

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.645

Posición de publicación: 115

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.766

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.766

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.766

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 132

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Num. revistas en cat.: 265

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Signal Processing

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Software

Revista dentro del 25%: Si

- 13** Fernandez-Labrador, C.; Perez-Yus, A.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. Layouts From Panoramic Images With Geometry and Deep Learning. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 3 - 4, pp. 3153 - 3160. 2018. ISSN 2377-3766

DOI: 10.1109/LRA.2018.2850532

Tipo de producción: Artículo científico

- 14** Perez-Yus, A.; Puig, L.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.; Fox, D. RGB-d based tracking of complex objects. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 10188 LNCS, pp. 115 - 127. 2018. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1007/978-3-319-91863-1_9

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.283

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Índice de impacto:** 0.283**Categoría:** Theoretical Computer Science

- 15** Perez-Yus, A.; Bermudez-Cameo, J.; Guerrero, J.J.; Lopez-Nicolas, G. Depth and motion cues with phosphene patterns for prosthetic vision. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON COMPUTER VISION WORKSHOPS. 17491028, pp. 1516 - 1525. 2017. ISSN 2473-9936

DOI: 10.1109/ICCVW.2017.179**Tipo de producción:** Artículo científico

- 16** Bermudez-Cameo, J.; Saurer, O.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.; Pollefeys, M. Exploiting line metric reconstruction from non-central circular panoramas. PATTERN RECOGNITION LETTERS. 94, pp. 30 - 37. 2017. ISSN 0167-8655

DOI: 10.1016/j.patrec.2017.05.006**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE**Índice de impacto:** 1.952**Posición de publicación:** 56**Num. revistas en cat.:** 132**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Artificial Intelligence**Índice de impacto:** 0.662**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition**Índice de impacto:** 0.662**Revista dentro del 25%:** Si**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Signal Processing**Índice de impacto:** 0.662**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Software**Índice de impacto:** 0.662**Revista dentro del 25%:** Si

- 17** Bermudez-Cameo, J.; Badias-Herbera, A.; Guerrero-Viu, M.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. RGB-D computer vision techniques for simulated prosthetic vision. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 10255 LNCS, pp. 427 - 436. 2017. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1007/978-3-319-58838-4_47**Tipo de producción:** Artículo científico

- 18** Perez-Yus, A.; Gutierrez-Gomez, D.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Stairs detection with odometry-aided traversal from a wearable RGB-D camera. COMPUTER VISION AND IMAGE UNDERSTANDING. 154 -, pp. 192 - 205. 2017. ISSN 1077-3142

DOI: 10.1016/j.cviu.2016.04.007**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE**Índice de impacto:** 2.391**Posición de publicación:** 43**Num. revistas en cat.:** 132**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC**Índice de impacto:** 2.391**Posición de publicación:** 99**Num. revistas en cat.:** 260**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition



Índice de impacto: 0.717

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.717

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.717

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Signal Processing

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Software

Revista dentro del 25%: Si

- 19** Perez-Yus, A.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.A novel hybrid camera system with depth and fisheye cameras. INTERNATIONAL CONFERENCE ON PATTERN RECOGNITION. pp. 2789 - 2794. 2016. ISSN 1051-4651

DOI: 10.1109/ICPR.2016.7900058

Tipo de producción: Artículo científico

- 20** Rituerto, A.; Andreasson, H.; Murillo, A.C.; Lilienthal, A.; Guerrero, J.J. Building an enhanced vocabulary of the robot environment with a ceiling pointing camera. SENSORS. 16 - 4, pp. 493. 2016. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s16040493

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.677

Posición de publicación: 25

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.677

Posición de publicación: 12

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.677

Posición de publicación: 10

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.623

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.623

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.623

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.623

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.623

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.623

Categoría: Science Edition - CHEMISTRY, ANALYTICAL

Num. revistas en cat.: 76

Categoría: Science Edition - ELECTROCHEMISTRY

Num. revistas en cat.: 27

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 58

Categoría: Analytical Chemistry

Categoría: Atomic and Molecular Physics, and Optics

Categoría: Biochemistry

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Instrumentation

Categoría: Medicine (miscellaneous)

- 21** Gutiérrez-Gómez, D.; Guerrero, J. J. Curve-graph Odometry: Removing the orientation in loop closure optimisation problems. ADVANCES IN INTELLIGENT SYSTEMS AND COMPUTING. 302 -, pp. 263 - 275. 2016. ISSN 2194-5357

DOI: 10.1007/978-3-319-08338-4_20

Tipo de producción: Artículo científico



Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.000

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.000

Categoría: Control and Systems Engineering

- 22** Gutierrez-Gomez, D.; Mayol-Cuevas, W.; Guerrero, J.J. Dense RGB-D visual odometry using inverse depth. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 75, pp. 571 - 583. 2016. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2015.09.026

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.950

Posición de publicación: 14

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 25

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 1.950

Posición de publicación: 28

Num. revistas en cat.: 60

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Índice de impacto: 1.950

Posición de publicación: 60

Num. revistas en cat.: 132

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Computer Science Applications

Índice de impacto: 0.928

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Control and Systems Engineering

Índice de impacto: 0.928

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Mathematics (miscellaneous)

Índice de impacto: 0.928

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Software

Índice de impacto: 0.928

Revista dentro del 25%: Si

- 23** Gonzalez, Ramon; Rituerto, Alejandro; Guerrero, J.J. Improving Robot Mobility by Combining Downward-Looking and Frontal Cameras. ROBOTICS. 5 - 4, pp. [19 pp.]. 2016. ISSN 2218-6581

DOI: 10.3390/robotics5040025

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Artificial Intelligence

Índice de impacto: 0.000

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Control and Optimization

Índice de impacto: 0.000

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Mechanical Engineering

Índice de impacto: 0.000

- 24** Aladren, A.; Lopez-Nicolas, G.; Puig, L.; Guerrero, J. J. Navigation Assistance for the Visually Impaired Using RGB-D Sensor with Range Expansion. IEEE SYSTEMS JOURNAL. 10 - 3, pp. 922 - 932. 2016. ISSN 1932-8184

DOI: 10.1109/JSYST.2014.2320639

Tipo de producción: Artículo científico



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.882

Posición de publicación: 11

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.882

Posición de publicación: 38

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.882

Posición de publicación: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.882

Posición de publicación: 13

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.608

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.608

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 146

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 259

Categoría: Science Edition - OPERATIONS RESEARCH & MANAGEMENT SCIENCE

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 83

Categoría: Science Edition - TELECOMMUNICATIONS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 88

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Control and Systems Engineering

- 25** Perez-Yus, A.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. Peripheral Expansion of Depth Information via Layout Estimation with Fisheye Camera. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 9912, pp. 396 - 412. 2016. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1007/978-3-319-46484-8_24

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.339

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.339

Categoría: Theoretical Computer Science

- 26** Gutierrez-Gomez, D.; Guerrero, J. J. True scaled 6 DoF egocentric localisation with monocular wearable systems. IMAGE AND VISION COMPUTING. 52 -, pp. 178 - 194. 2016. ISSN 0262-8856

DOI: 10.1016/j.imavis.2016.05.015

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.671

Posición de publicación: 37

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 132

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, SOFTWARE ENGINEERING

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 106

Índice de impacto: 2.671

Posición de publicación: 17

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 104

Índice de impacto: 2.671

Posición de publicación: 19



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.671

Posición de publicación: 75

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.671

Posición de publicación: 26

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.953

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.953

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.953

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Num. revistas en cat.: 259

Categoría: Science Edition - OPTICS

Num. revistas en cat.: 92

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Signal Processing

Revista dentro del 25%: Si

- 27** Paniagua, Carmen; López-Nicolás, Gonzalo; Guerrero, J.J. Wearable Structured Light System in Non-Rigid Configuration. JOURNAL OF IMAGING. 2 - 2, pp. [13 pp.]. 2016. ISSN 2313-433X

DOI: 10.3390/jimaging2020016

Tipo de producción: Artículo científico

- 28** Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Automatic Line Extraction in Uncalibrated Omnidirectional Cameras with Revolution Symmetry. INTERNATIONAL JOURNAL OF COMPUTER VISION. 114 - 1, pp. 16 - 37. 2015. ISSN 0920-5691

DOI: 10.1007/s11263-014-0792-7

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 4.270

Posición de publicación: 10

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 4.478

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 4.478

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 4.478

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 129

Categoría: Artificial Intelligence

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Software

Revista dentro del 25%: Si

- 29** Gutierrez-Gomez, D.; Guerrero, J. J. Curve-graph odometry: Orientation-free error parameterisations for loop closure problems. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 74 -, pp. 299 - 308. 2015. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2015.07.017

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.618

Posición de publicación: 10

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.618

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 25

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS



Posición de publicación: 26

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.618

Posición de publicación: 58

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.024

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.024

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.024

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.024

Num. revistas en cat.: 59

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 129

Categoría: Computer Science Applications

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Control and Systems Engineering

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Mathematics (miscellaneous)

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Software

Revista dentro del 25%: Si

30 Pérez-Yus, A.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J.J. Detection and modelling of staircases using a wearable depth sensor. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 8927 -, pp. 449 - 463. 2015. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1007/978-3-319-16199-0_32

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Theoretical Computer Science

31 Gutierrez-Gomez, D.; Mayol-Cuevas, W.; Guerrero, J. J. Inverse depth for accurate photometric and geometric error minimisation in RGB-D dense visual odometry. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 2015-June -, pp. 83 - 89. 2015. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1109/ICRA.2015.7138984

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Theoretical Computer Science

32 Bermudez-Cameo, J.; Barreto, J. P.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Minimal solution for computing pairs of lines in non-central cameras. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 9003 -, pp. 585 - 597. 2015. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1007/978-3-319-16865-4_38

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Theoretical Computer Science



- 33** Gutierrez-Gomez, D.; Mayol-Cuevas, W.; Guerrero, J. J. What should i landmark? Entropy of normals in depth juts for place recognition in changing environments using RGB-D data. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 2015-June -, pp. 5468 - 5474. 2015. ISSN 2152-4092
DOI: 10.1109/ICRA.2015.7139963
Tipo de producción: Artículo científico
- 34** Rituerto, A.; Murillo, A. C.; Guerrero, J. J. 3D layout propagation to improve object recognition in egocentric videos. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 8927 -, pp. 839 - 852. 2015. ISSN 0302-9743
DOI: 10.1007/978-3-319-16199-0_58
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** Computer Science (miscellaneous)
Índice de impacto: 0.369
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** Theoretical Computer Science
Índice de impacto: 0.369
- 35** Gimeno, C.; Guerrero, E.; Sanchez-Azqueta, C.; Aldea, C.; Azcona, C.; Celma, S. A double loop continuous-time adaptive equalizer. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON CIRCUITS AND SYSTEMS. pp. 317 - 320. 2014. ISSN 0271-4310
DOI: 10.1109/ISCAS.2014.6865129
Tipo de producción: Artículo científico
- 36** Rogez, G.; Orrite, C.; Guerrero, J. J.; Torr, P. H. S. Exploiting projective geometry for view-invariant monocular human motion analysis in man-made environments. COMPUTER VISION AND IMAGE UNDERSTANDING. 120 -, pp. 126 - 140. 2014. ISSN 1077-3142
DOI: 10.1016/j.cviu.2013.12.012
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 1.540
Posición de publicación: 56 **Num. revistas en cat.:** 123
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Índice de impacto: 1.540
Posición de publicación: 100 **Num. revistas en cat.:** 247
- 37** Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Line-images in cone mirror catadioptric systems. INTERNATIONAL CONFERENCE ON PATTERN RECOGNITION. pp. 2083 - 2088. 2014. ISSN 1051-4651
DOI: 10.1109/ICPR.2014.363
Tipo de producción: Artículo científico
- 38** Rogez, G.; Rihan, J.; Guerrero, J. J.; Orrite, C. Monocular 3-D gait tracking in surveillance scenes. IEEE TRANSACTIONS ON CYBERNETICS. 44 - 6, pp. 894 - 909. 2014. ISSN 2168-2267
DOI: 10.1109/TCYB.2013.2275731
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 3.469 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 13 **Num. revistas en cat.:** 123
Fuente de impacto: WOS (JCR)



Índice de impacto: 3.469
Posición de publicación: 2

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 24

- 39** Puig,L.; Guerrero,J. J.; Daniilidis,K.Scale space for camera invariant features. IEEE TRANSACTIONS ON PATTERN ANALYSIS AND MACHINE INTELLIGENCE. 36 - 9, pp. 1832 - 1846. 2014. ISSN 0162-8828
DOI: 10.1109/TPAMI.2014.2306421

Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 123

Índice de impacto: 5.781
Posición de publicación: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 247

Índice de impacto: 5.781
Posición de publicación: 5

- 40** Rituerto, Alejandro; Murillo, Ana C.; Guerrero, Jj.Semantic labeling for indoor topological mapping using a wearable catadioptric system. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 62 - 5, pp. 685 - 695. 2014. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2012.10.002
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Num. revistas en cat.: 23

Índice de impacto: 1.256
Posición de publicación: 11

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 1.256
Posición de publicación: 31

Num. revistas en cat.: 58

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Índice de impacto: 1.256
Posición de publicación: 68

Num. revistas en cat.: 123

- 41** López-Nicolás, G.; Omedes, J.; Guerrero, J. J.Spatial layout recovery from a single omnidirectional image and its matching-free sequential propagation. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 62 - 9, pp. 1271 - 1281. 2014. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2014.03.018
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Num. revistas en cat.: 23

Índice de impacto: 1.256
Posición de publicación: 11

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 1.256
Posición de publicación: 31

Num. revistas en cat.: 58



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.256

Posición de publicación: 68

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 123

- 42** Rituerto,A.; Manduchi,R.; Murillo,A. C.; Guerrero,J. J.3D spatial layout propagation in a video sequence. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 8815 - PART. II, pp. 374 - 382. 2014. ISSN 0302-9743
DOI: 10.1007/978-3-319-11755-3_42

Tipo de producción: Artículo científico

- 43** Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J.A unified framework for line extraction in dioptric and catadioptric cameras. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 7727 LNCS, pp. 627 - 639. 2013. ISSN 0302-9743

DOI: 10.1007/978-3-642-37447-0_48

Tipo de producción: Artículo científico

- 44** Beltrán, J.; Guerrero, J.J.; Melero, J.; Llombart, A.Detection of nacelle anemometer faults in a wind farm minimizing the uncertainty. WIND ENERGY. 16, pp. 939 - 952. 2013. ISSN 1095-4244

DOI: 10.1002/we.1535

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.556

Posición de publicación: 35

Categoría: Science Edition - ENERGY & FUELS

Num. revistas en cat.: 81

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.556

Posición de publicación: 12

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 128

- 45** Puig, L.; Sturm, P.; Guerrero, J. J.Hybrid homographies and fundamental matrices mixing uncalibrated omnidirectional and conventional cameras. MACHINE VISION AND APPLICATIONS. 24 - 4, pp. 721 - 738. 2013. ISSN 0932-8092

DOI: 10.1007/s00138-012-0424-6

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.444

Posición de publicación: 50

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 119

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.444

Posición de publicación: 9

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS

Num. revistas en cat.: 22

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.444

Posición de publicación: 101

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Num. revistas en cat.: 246



- 46** Murillo,A. C.; Singh,G.; Kosecka,J.; Guerrero,J. J.Localization in urban environments using a panoramic gist descriptor. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 29 - 1, pp. 146 - 160. 2013. ISSN 1552-3098
DOI: 10.1109/TRO.2012.2220211
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.649 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 1 **Num. revistas en cat.:** 21
- 47** Paniagua, C.; Puig , L.; Guerrero, J.J.Omnidirectional structured light in a flexible configuration. SENSORS. 13 - 10, pp. 13903 - 13916. 2013. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s131013903
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - CHEMISTRY, ANALYTICAL
Índice de impacto: 2.048 **Num. revistas en cat.:** 75
Posición de publicación: 36 **Categoría:** Science Edition - ELECTROCHEMISTRY
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 27
Índice de impacto: 2.048 **Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Posición de publicación: 15 **Revista dentro del 25%:** Si
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 57
Índice de impacto: 2.048
Posición de publicación: 10
- 48** Omedes,J.; Lopez-Nicolas,G.; Guerrero,J. J.Omnidirectional vision for indoor spatial layout recovery. ADVANCES IN INTELLIGENT SYSTEMS AND COMPUTING. 193 AISC, pp. 355 - 364. 2013. ISSN 2194-5357
DOI: 10.1007/978-3-642-33926-4_33
Tipo de producción: Artículo científico
- 49** Puig, Luis; Bermúdez, J.; Sturm, Peter; Guerrero, Jj.Calibration of omnidirectional cameras in practice: A comparison of methods. COMPUTER VISION AND IMAGE UNDERSTANDING. 116 - 1, pp. 120 - 137. 2012. ISSN 1077-3142
DOI: 10.1016/j.cviu.2011.08.003
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 1.232 **Num. revistas en cat.:** 115
Posición de publicación: 59 **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 243
Índice de impacto: 1.232
Posición de publicación: 107
- 50** Melero, J.J.; Guerrero, J.J.; Beltrán, J.; Pueyo, C.Efficient data filtering for wind energy assessment. IET RENEWABLE POWER GENERATION. 6 - 6, pp. 446 - 454. 2012. ISSN 1752-1416
DOI: 10.1049/iet-rpg.2011.0288
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENERGY & FUELS



Índice de impacto: 1.718

Posición de publicación: 41

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.718

Posición de publicación: 68

Num. revistas en cat.: 80

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Num. revistas en cat.: 243

- 51** Gutiérrez-Gómez,D.; Puig,L.; Guerrero,J. J.Full scaled 3D visual odometry from a single wearable omnidirectional camera. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 4276 - 4281. 2012. ISSN 2153-0858

DOI: 10.1109/IROS.2012.6385607

Tipo de producción: Artículo científico

- 52** Bermudez-Cameo,J.; Puig,L.; Guerrero,J. J.Hypercatadioptric line images for 3D orientation and image rectification. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 60 - 6, pp. 755 - 768. 2012. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2012.02.008

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.156

Posición de publicación: 9

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.156

Posición de publicación: 32

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.156

Posición de publicación: 62

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 21

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 59

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 115

- 53** López-Nicolás, G.; Romeo, A.; Guerrero, J. J.Active learning in robotics based on simulation tools. COMPUTER APPLICATIONS IN ENGINEERING EDUCATION. 22 - 3, pp. 509-515. 2011. ISSN 1061-3773

DOI: 10.1002/cae.20576

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.333

Posición de publicación: 72

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.333

Posición de publicación: 94

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.333

Posición de publicación: 29

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY

Num. revistas en cat.: 91

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Num. revistas en cat.: 99

Categoría: Science Edition - EDUCATION, SCIENTIFIC DISCIPLINES

Num. revistas en cat.: 33



- 54** Puig, L.; Bastanlar, Y.; Sturm, P.; Guerrero, J. J.; Barreto, J. Calibration of central catadioptric cameras using a DLT-like approach. INTERNATIONAL JOURNAL OF COMPUTER VISION. 93 - 1, pp. 101 - 114. 2011. ISSN 0920-5691
DOI: 10.1007/s11263-010-0411-1
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.741
Posición de publicación: 6
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 111
- 55** López-Nicolás, G.; Gans, N. R.; Bhattacharya, S.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J.; Hutchinson, S. Homography-based control scheme for mobile robots with nonholonomic and field-of-view constraints. IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS PART B-CYBERNETICS. 40 - 4, pp. 1115 - 1127. 2010. ISSN 1083-4419
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.699
Posición de publicación: 3
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 60
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.699
Posición de publicación: 13
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 108
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.699
Posición de publicación: 3
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 19
- 56** López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Sagüés, C. Multiple homographies with omnidirectional vision for robot homing. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 58 - 6, pp. 773 - 783. 2010. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 7
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Num. revistas en cat.: 17
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 24
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Num. revistas en cat.: 60
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 58
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Num. revistas en cat.: 108
- 57** Sukno, F. M.; Guerrero, J. J.; Frangi, A. F. Projective active shape models for pose-variant image analysis of quasi-planar objects: Application to facial analysis. PATTERN RECOGNITION. 43 - 3, pp. 835 - 849. 2010. ISSN 0031-3203
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE



Índice de impacto: 2.682
Posición de publicación: 15

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.682
Posición de publicación: 18

Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 108

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 246

- 58** López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Sagüés, C. Visual control of vehicles using two-view geometry. MECHATRONICS. 20 - 2, pp. 315 - 325. 2010. ISSN 0957-4158

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.944
Posición de publicación: 30

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.944
Posición de publicación: 74

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.944
Posición de publicación: 130

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.944
Posición de publicación: 37

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 60

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 108

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Num. revistas en cat.: 246

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL

Num. revistas en cat.: 122

- 59** López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Sagüés, C. Visual control through the trifocal tensor for nonholonomic robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 58 - 2, pp. 216 - 226. 2010. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2009.09.005

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 7

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 24

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 58

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 17

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 60

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 108

- 60** de Matías, J.; de Sanjosé, J. J.; López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J. Photogrammetric methodology for the production of geomorphologic maps: application to the Veleta Rock Glacier (Sierra Nevada, Granada, Spain). REMOTE SENSING. 1 - 4, pp. 829 - 841. 2009. ISSN 2072-4292

DOI: 10.3390/rs1040829



Tipo de producción: Artículo científico

- 61** Sainz, E.; Llombart,A.; Guerrero,J. J.Robust Filtering for the Characterization of Wind Turbines: Improving its Operation and Maintenance. ENERGY CONVERSION AND MANAGEMENT. 50 - 9, pp. 2136 - 2147. 2009. ISSN 0196-8904

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.944

Posición de publicación: 25

Categoría: Science Edition - ENERGY & FUELS

Num. revistas en cat.: 71

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.944

Posición de publicación: 15

Categoría: Science Edition - MECHANICS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 123

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.944

Posición de publicación: 8

Categoría: Science Edition - PHYSICS, NUCLEAR

Num. revistas en cat.: 22

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.944

Posición de publicación: 7

Categoría: Science Edition - THERMODYNAMICS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 49

- 62** Guerrero, J. J.; Murillo,A. C.; Sagues,C.Localization and Matching using the Planar Trifocal Tensor with Bearing-Only Data. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 24 - 2, pp. 494 - 501. 2008. ISSN 1552-3098

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.656

Posición de publicación: 4

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 14

- 63** Lopez-Nicolas, G.; Sagues,C.; Guerrero,J. J.; Kragic,D.; Jensfelt,P.Switching Visual Control Based on Epipoles for Mobile Robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 56 - 7, pp. 592 - 603. 2008. ISSN 0921-8890

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.214

Posición de publicación: 8

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 14

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.214

Posición de publicación: 28

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 53

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.214

Posición de publicación: 54

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 93

- 64** Murillo, A. C.; Guerrero,J. J.; Sagues,C.Topological and Metric Robot Localization through Computer Vision Techniques. LECTURE NOTES IN ELECTRICAL ENGINEERING. pp. 113 - 128. 2008. ISSN 1876-1100

Tipo de producción: Artículo científico



- 65** Murillo, A. C.; Kosecka, J.; Guerrero, J. J.; Sagues, C. Visual Door Detection Integrating Appearance and Shape Cues. *ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS*. 56 - 6, pp. 512 - 521. 2008. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.214 **Num. revistas en cat.:** 14
Posición de publicación: 8
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.214 **Num. revistas en cat.:** 53
Posición de publicación: 28
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 1.214 **Num. revistas en cat.:** 93
Posición de publicación: 54
- 66** Matías Bejarano, J. D.; Moreno del Pozo, J.; Guerrero Campo, J. J. Automatización De Trabajos Fotogramétricos Mediante Técnicas De Visión Artificial. *TOPOGRAFÍA Y CARTOGRAFÍA*. 24 - 143, pp. 10 - 15. 2007. ISSN 0212-9280
Tipo de producción: Artículo científico
- 67** Murillo, A. C.; Sagues, C.; Guerrero, J. J.; Goedeme, T.; Tuytelaars, T.; Van Gool, L. From Omnidirectional Images to Hierarchical Localization. *ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS*. 55 - 5, pp. 372 - 382. 2007. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 0.633 **Num. revistas en cat.:** 13
Posición de publicación: 7
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 0.633 **Num. revistas en cat.:** 50
Posición de publicación: 31
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 0.633 **Num. revistas en cat.:** 92
Posición de publicación: 64
- 68** Sagues, C.; Murillo, A. C.; Escudero, F.; Guerrero, J. J. From lines to epipoles through planes in two views. *PATTERN RECOGNITION*. 39 - 3, pp. 384 - 393. 2006. ISSN 0031-3203
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 1.822 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 18 **Num. revistas en cat.:** 85
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Índice de impacto: 1.822 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 28 **Num. revistas en cat.:** 205



- 69** Casas,R.; Marco,A.; Guerrero,J. J.; Falco,J.Robust estimator for non-line-of-sight error mitigation in indoor localization. EURASIP JOURNAL ON APPLIED SIGNAL PROCESSING. pp. 43429. 2006. ISSN 1110-8657
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Índice de impacto: 0.463 **Num. revistas en cat.:** 205
Posición de publicación: 138
- 70** Sagues,C.; Guerrero,J. J.Robust line matching in image pairs of scenes with dominant planes. OPTICAL ENGINEERING. 45 - 6, pp. 067204. 2006. ISSN 0091-3286
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - OPTICS
Índice de impacto: 0.897 **Num. revistas en cat.:** 57
Posición de publicación: 32
- 71** Lopez Nicolas, G.; Sagues, C.; Guerrero, J. J. Automatic Matching and Motion Estimation From Two Views of a Multiplane Scene. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 3522, pp. 69 - 76. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS
Índice de impacto: 0.402 **Num. revistas en cat.:** 71
Posición de publicación: 62
- 72** Lopez Nicolas, G.; Guerrero, J. J.; Pellejero, O. A.; Sagues, C. Computing Homographies From Three Lines or Points in an Image Pair. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 3617, pp. 446 - 453. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS
Índice de impacto: 0.402 **Num. revistas en cat.:** 71
Posición de publicación: 62
- 73** Sagues Carlos; Guerrero Jose Jesus. Visual correction for mobile robot homing. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 50 - 1, pp. 41 - 49. 2005. ISSN 0921-8890
DOI: 10.1016/j.robot.2004.08.005
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 0.777 **Num. revistas en cat.:** 11
Posición de publicación: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 0.777 **Num. revistas en cat.:** 46
Posición de publicación: 18
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 0.777 **Num. revistas en cat.:** 79
Posición de publicación: 44



- 74** Guerrero, J. J.; Martinez-Cantin, R.; Sagues, C. Visual Map-Less Navigation Based on Homographies. JOURNAL OF ROBOTIC SYSTEMS. 22 - 10, pp. 569 - 581. 2005. ISSN 0741-2223
DOI: 10.1002/rob.20077
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 0.317
Posición de publicación: 9 **Num. revistas en cat.:** 11
- 75** Pellejero, O. A.; Sagues, C.; Guerrero, J. J. Automatic Computation of the Fundamental Matrix From Matched Lines. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 3040, pp. 197 - 206. 2003. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
- 76** Guerrero, J. J.; Sagues, C. Robust Line Matching and Estimate of Homographies Simultaneously. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 2652, pp. 297 - 307. 2003. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
- 77** Herrero, E.; Orrite, C.; Alcolea, A.; Roy, A.; Guerrero, J. J.; Sagues, C. Video-Sensor for Detection and Tracking of Moving Objects. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 2652, pp. 346 - 353. 2003. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
- 78** Guerrero, J.J.; Sagues, C. Estimating the motion direction from brightness gradient on lines. IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS PART C-APPLICATIONS AND REVIEWS. 31 - 3, pp. 419 - 426. 2001. ISSN 1094-6977
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 0.670
Posición de publicación: 31 **Num. revistas en cat.:** 68
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS
Índice de impacto: 0.670
Posición de publicación: 6 **Num. revistas en cat.:** 18
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Índice de impacto: 0.670
Posición de publicación: 26 **Num. revistas en cat.:** 75
- 79** Guerrero, J.J.; Sagues, C. Uncalibrated vision based on lines for robot navigation. MECHATRONICS. 11 - 6, pp. 759 - 777. 2001. ISSN 0957-4158
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 0.337
Posición de publicación: 29 **Num. revistas en cat.:** 45
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 0.337
Posición de publicación: 49 **Num. revistas en cat.:** 68



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.337

Posición de publicación: 124

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.337

Posición de publicación: 66

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Num. revistas en cat.: 197

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL

Num. revistas en cat.: 102

- 80** Guerrero, J. J.; Sagues, C. Camera motion from brightness on lines. Combination of features and normal flow. PATTERN RECOGNITION. 32 - 2, pp. 203 - 216. 1999. ISSN 0031-3203

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.979

Posición de publicación: 18

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.979

Posición de publicación: 50

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 62

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 203

- 81** Sagues, C.; Guerrero, J. J. Motion and structure for vision-based navigation. ROBOTICA. 17 - 4, pp. 355 - 364. 1999. ISSN 0263-5747

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.468

Posición de publicación: 17

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 48

- 82** Guerrero, J. J.; Sagues, C. Direct method to obtain straight edge depth from motion. OPTICAL ENGINEERING. 37 - 7, pp. 2124 - 2132. 1998. ISSN 0091-3286

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.559

Posición de publicación: 25

Categoría: Science Edition - OPTICS

Num. revistas en cat.: 48

- 83** Guerrero, J. J.; Sagues, C. Tracking features with camera maneuvering for vision-based navigation. JOURNAL OF ROBOTIC SYSTEMS. 15 - 4, pp. 191 - 206. 1998. ISSN 0741-2223

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.378

Posición de publicación: 19

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 47

- 84** Puig Morales, Luis - Guerrero Campo, José Jesús. Omnidirectional Vision Systems. Calibration, Feature Extraction and 3D Information. pp. XI, 122. Springer, 2013. Disponible en Internet en: <<https://link.springer.com/book/10.1007/978-1-4471-4947-7>>. ISBN 978-1-4471-4946-0

DOI: <https://doi.org/10.1007/978-1-4471-4947-7>



Tipo de producción: Libro o monografía científica

- 85** Orhan, Semih; Guerrero, Jose J.; Bastanlar, Yalin. Semantic Pose Verification for Outdoor Visual Localization with Self-supervised Contrastive Learning. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 3988 - 3997. 2022. ISSN 2160-7508
DOI: 10.1109/CVPRW56347.2022.00444
Tipo de producción: Comunicación
- 86** Murillo,A. C.; Gutiérrez-Gómez,D.; Rituerto,A.; Puig,L.; Guerrero,J. J.Wearable omnidirectional vision system for personal localization and guidance. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 8 - 14. 2012. ISSN 2160-7508
DOI: 10.1109/CVPRW.2012.6239189
Tipo de producción: Comunicación
- 87** A.C. Murillo; P. Abad; J.J. Guerrero; C. Sagüés. Improving topological maps for safer and robust navigation. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 3609 - 3614. 2009. ISSN 2153-0858
Tipo de producción: Comunicación
- 88** Lopez-Nicolas, G.; Sagues,C.; Guerrero,J. J.Homography-Based Visual Control of Nonholonomic Vehicles. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 1703 - 1708. 2007. ISSN 1050-4729
Tipo de producción: Comunicación
- 89** Murillo, A. C.; Guerrero,J. J.; Sagues,C.SURF Features for Efficient Robot Localization with Omnidirectional Images. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 3901 - 3907. 2007. ISSN 1050-4729
Tipo de producción: Comunicación
- 90** Lopez-Nicolas, G.; Bhattacharya,S.; Guerrero,J. J.; Sagues,C.; Hutchinson,S.Switched Homography-Based Visual Control of Differential Drive Vehicles with Field-of-View Constraints. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 4238 - 4244. 2007. ISSN 1050-4729
Tipo de producción: Comunicación
- 91** C. Sagüés; A. C. Murillo; J. J. Guerrero; T. Goedemé; T. Tuytelaars; L. Van Gool. Localization with Omnidirectional Images using the Radial Trifocal Tensor. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 551 - 556. 2006. ISSN 1050-4729
Tipo de producción: Comunicación
- 92** A. C. Murillo; J. J. Guerrero; C. Sagüés. Robot and Landmark Localization using Scene Planes and the 1D Trifocal Tensor. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 2070 ¿2075. 2006. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2006.282482
Tipo de producción: Comunicación



Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Dense Labeling with User Interaction: an Example for Depth-Of-Field Simulation
Nombre del congreso: British Machine Vision Conference (BMVC2016)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: York, Reino Unido
Fecha de celebración: 22/09/2016
Publicación en acta congreso: Si
Cambra, Ana B.; Muñoz, Adolfo; Guerrero, Jose J.; Murillo, Ana C. "Dense Labeling with User Interaction: an Example for Depth-Of-Field Simulation". pp. null.
- 2** **Título del trabajo:** Improving Depth Estimation Using Superpixels
Nombre del congreso: Spanish Computer Graphics Conference (CEIG)
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 04/04/2014
Publicación en acta congreso: Si
Cambra, Ana B.; Muñoz, Adolfo; Murillo, Ana C.; Guerrero, José J.; Gutierrez, Diego. "Improving Depth Estimation Using Superpixels". pp. null. 2014. ISBN 978-3-905674-67-5
- 3** **Título del trabajo:** A Unfied Framework for Line Extraction in Diopttric and Catadioptric Cameras
Nombre del congreso: Asian Conference on Computer Vision (ACCV 2012)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Daejeon, República de Corea
Fecha de celebración: 05/11/2012
Forma de contribución: Artículo científico
Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. "A Unfied Framework for Line Extraction in Diopttric and Catadioptric Cameras". En: Eleventh Asian Conference on Computer Vision. pp. null. 0006.
- 4** **Título del trabajo:** Detección de suelo y paredes con visión monocular
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012
Forma de contribución: Artículo científico
Omedes, J.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J. "Detección de suelo y paredes con visión monocular". En: XXXIII Jornadas de Automática. pp. 931 - 938. 0006. ISBN 9788481585834
- 5** **Título del trabajo:** Omnidirectional Vision for Indoor Spatial Layout Recovery
Nombre del congreso: The 12th International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS 2012)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Jeju, República de Corea
Fecha de celebración: 26/06/2012
Forma de contribución: Artículo científico



Omedes, J.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J. "Omnidirectional Vision for Indoor Spatial Layout Recovery". En: The 12th International Conference on Intelligent Autonomous Systems. pp. null. 0006.

- 6** **Título del trabajo:** Scene Structure Recovery from a Single Omnidirectional Image
Nombre del congreso: 11th Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS). 2011 IEEE International Conference on Computer Vision Workshops (ICCV)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 07/11/2011
Forma de contribución: Artículo científico
Ozisk, N. D.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. "Scene Structure Recovery from a Single Omnidirectional Image". En: OMNIVIS 2011: IEEE workshop on omni-directional vision, camera networks and non-classical cameras (10.1109/ICCVW.2011.6130196). pp. null. ISBN 10.1109/ICCVW
- 7** **Título del trabajo:** Parking with the essential matrix without short baseline degeneracies
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation. (ICRA 2009)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Kobe, Japón
Fecha de celebración: 12/05/2009
Forma de contribución: Artículo científico
López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J. "Parking with the essential matrix without short baseline degeneracies". En: IEEE International Conference on Robotics and Automation. pp. 1098 - 1103. 0006. ISBN 1050-4729
- 8** **Título del trabajo:** Visual Features and Robot motion
Nombre del congreso: Congreso Español de Informática (CEDI 2007)
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
Sagüés, C.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Murillo, A. C.
- 9** **Título del trabajo:** Control visual basado en geometría epipolar para robots móviles
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Almería, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Forma de contribución: Artículo científico
López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J.J. "Control visual basado en geometría epipolar para robots móviles". En: XXVII Jornadas de Automática. pp. 962 - 969. 0006. ISBN 84-689-9417-0
- 10** **Título del trabajo:** Nonholonomic epipolar visual servoing
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation. (ICRA 2006)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Orlando, Florida, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 15/05/2006
Forma de contribución: Artículo científico



López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J.; Kragic, D.; Jensfelt, P. "Nonholonomic epipolar visual servoing". En: 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation. pp. 2378 - 2384. 0006. ISBN 0-7803-9506-9

11 Título del trabajo: Automatic Photogrammetry for the production of Geomorphologic Cartography

Nombre del congreso: Sixth International Conference on Geomorphology

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Zaragoza, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

Publicación en acta congreso: Si

López-Nicolás, G.; Guerrero, J.J.; Sanjosé, J.J. "Automatic Photogrammetry for the production of Geomorphologic Cartography". pp. null.

Otros méritos

Períodos de actividad investigadora

- 1** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2023
- 2** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2017
- 3** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2011
- 4** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2005
- 5** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2001