



luis montesano

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 08/09/2022

v 1.4.3

6bb040310fa1e4b9bcefe7c9dec26d50

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en <http://cvn.fecyt.es/>



Resumen libre del currículum

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

Luis Montesano obtuvo su título de Ingeniero en Informática en 1999 y trabajó en los departamentos de I + D en GMV. SA e ITA hasta el 2002, año en el que inicia el programa de doctorado en la Universidad de Zaragoza. Obtuvo su doctorado en informática en 2006. De 2006 a 2009, fue investigador postdoctoral en el Instituto Superior Técnico de Lisboa, Portugal. En 2009, se incorporó al Departamento de Informática e Ingeniería Informática de la Universidad de Zaragoza, donde es profesor titular (actualmente en excedencia con la ley de la ciencia) y dirigió el laboratorio de robots de aprendizaje dentro del Grupo de Robótica, Percepción y Tiempo Real. Actualmente está involucrado en actividades de transferencia de tecnología. Formó parte del programa Torres Quevedo de 2015-2018 y actualmente es Director de Ingeniería de Bitbrain Technologies, una spin-off de la Universidad de Zaragoza que desarrolla neurotecnología.

Su investigación se centra en desarrollar y aplicar algoritmos de aprendizaje para crear dispositivos inteligentes que puedan operar en entornos abiertos, aprender a través de la experiencia y adaptarse a nuevas situaciones. Tiene experiencia en la aplicación de este tipo de sistemas en tecnologías de asistencia y neuro-rehabilitación con robots y en interfaces cerebro-máquina para decodificar la actividad cerebral para estudiar el comportamiento humano y permitir a los usuarios controlar e interactuar con otras personas o dispositivos que utilizan el cerebro. actividad.

Ha supervisado a seis estudiantes de doctorado en aprendizaje e interfaces neuronales. Ha publicado más de 80 artículos en revistas y congresos internacionales. Es autor de más de treinta artículos en revistas (21 de ellos en el primer cuartil), varios capítulos de libro y más de 50 conferencias y workshops internacionales en las conferencias más importantes de su campo (ICRA, IROS, ICML, EMBC, ECML, AAAI, UAI, RSS, ECCV, NIPS, BCIGraz y BCI). Ha sido orador invitado en talleres en ECCV2010 y NIPS 2009, ha participado como comité del programa en varias conferencias como RSS, AAMAS, AI-STATS, ICDL y AAAI, IJCAI, IROS. Ha sido el investigador principal de varios proyectos de programas Europeos de I+D (Moregrasp, NETT, NeuroRobin del HBP, INCIT-EV, Subliminal), de proyectos nacionales de investigación básica (CYCIT), de transferencia (Innpacto y Retos colaboración), de transformación digital (red.es). Además ha participado en más de 30 proyectos nacionales y europeos en aprendizaje, interfaces cerebro computador, robótica y visión. Fue finalista a la mejor tesis de español de 2006 en robótica. Actualmente dirige un equipo de unas 15 personas en el departamento de I+D de Bitbrain donde desarrollan productos que combinan neurotecnología, inteligencia artificial y neurociencia aplicada.

Indicadores generales de calidad de la producción científica

Información sobre el número de sexenios de investigación y la fecha del último concedido, número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 10 años, citas totales, promedio de citas/año durante los últimos 5 años (sin incluir el año actual), publicaciones totales en primer cuartil (Q1), índice h. Incluye otros indicadores considerados de importancia.

Indicadores de calidad

- Investigador programa Ciencia Viva 2006-2009, Instituto Superior Técnico, Lisboa
- 3 sexenios de investigación (2001—Oct. 2006 y 2007-2012, 213-2018)
- 1 sexenio de transferencia (2016)
- 8 tesis doctorales dirigidas y dos en curso
- Promedio de citas/año últimos 5 años: ~ 400 citas/año (GoogleScholar).
- Publicaciones en revistas indexadas últimos 5 años: (Q1) 6, (Q2) 24 (Q3) 2, (Q4) 1
- Publicaciones en revistas indexadas: (Q1) 22, (Q2) 5, (Q3) 4, (Q4) 2
- Publicaciones en conferencias: +50

- Citas según Google Scholar (Feb 2021) totales

	Totales	5 últimos años
Citas	4585	2314
Índice h	36	27
Índice i10	69	56

Financiación:

- Mas de 10 proyectos como IP, Co-IP
- Mas de 1.5M€ en financiación obtenida para las distintas organizaciones en las que ha trabajado (solo subvención)

Transferencia tecnológica:

- Torres Quevedo
- Director de Ingeniería de un equipo de 15 personas en crecimiento (+6 en 2022).
- Impacto en el tejido productivo local y nacional.

**luis montesano**

Apellidos: **montesano**
 Nombre: **luis**
 Teléfono fijo: **+876555280**
 Correo electrónico: **montesano@unizar.es**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Departamento informática e Ing. de Sistemas
Categoría profesional: Profesor Catedrático
Fecha de inicio: 22/03/2022
Modalidad de contrato: Funcionario/a

Entidad empleadora: Bitbrain Techonologies **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial SL
Categoría profesional: Director Científico
Fecha de inicio: 01/07/2016
Modalidad de contrato: Contrato laboral indefinido

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad de Zaragoza	Profesor Titular	30/09/2017
2	Universidad de Zaragoza	Contratado doctor	15/09/2011
3	Universidad de Zaragoza	Profesor AYD	16/02/2009
4	Instituto Superior Técnico	Investigador	26/04/2006
5	Universidad de Zaragoza	Becario	01/10/2001
6	Instituto Tecnológico de Aragón	Ingeniero I+D	01/10/2000
7	GMV S.A.	Ingeniero I+D	21/04/1999

1 Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Titular
Fecha de inicio-fin: 30/09/2017 - 22/03/2022 **Duración:** 5 años - 15 días

2 Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Contratado doctor
Fecha de inicio-fin: 15/09/2011 - 30/09/2017 **Duración:** 5 años - 15 días

3



Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza
Categoría profesional: Profesor AYD
Fecha de inicio-fin: 16/02/2009 - 15/09/2011

4 Entidad empleadora: Instituto Superior Técnico
Categoría profesional: Investigador
Fecha de inicio-fin: 26/04/2006 - 15/02/2009

5 Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza
Categoría profesional: Becario
Fecha de inicio-fin: 01/10/2001 - 19/04/2006

6 Entidad empleadora: Instituto Tecnológico de Aragón
Categoría profesional: Ingeniero I+D
Fecha de inicio-fin: 01/10/2000 - 30/09/2001

7 Entidad empleadora: GMV S.A.
Categoría profesional: Ingeniero I+D
Fecha de inicio-fin: 21/04/1999 - 30/09/2000

Formación académica recibida

Titulación universitaria

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

- 1 **Entidad de titulación:** Ingeniería Informática Centro Politécnico Superior de Zaragoza Luis Montano, Javier Mínguez
Fecha de titulación: 21/04/2006
- 2 **Nombre del título:** Postgrado en Comunicaciones por Satélite
Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid
Fecha de titulación: 06/2000
- 3 **Nombre del título:** Ingeniería Informática
Entidad de titulación: Centro Politecnico Superior de Zaragoza
Fecha de titulación: 21/02/1999
- 4 **Nombre del título:** Doctorado
Entidad de titulación: Centro Director/a tesis Fecha

Doctorados

Programa de doctorado: Ingeniería Informática
Entidad de titulación: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de titulación: 21/04/2006
Doctorado Europeo: Si
Título de la tesis: Detection and tracking of moving objects from a mobile platform. Application to navigation and multi-robot localization
Director/a de tesis: Luis Montano
Codirector/a de tesis: Javier Minguez
Calificación obtenida: Sobresaliente Cum Laude
Mención de calidad: Si

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Francés		C1	C1	C1	B1
Portugués		C1	C1	C1	B1
Español		C1	C1	C1	C1
Inglés		C1	C1	C1	C1



Actividad docente

Formación académica impartida

- 1 Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas inteligentes
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 15/09/2014 **Fecha de finalización:** 20/09/2015
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: EINA
- 2 Nombre de la asignatura/curso:** Aprendizaje automático
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 20/09/2015
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: eina
- 3 Nombre de la asignatura/curso:** Fundamentos de informática
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 20/09/2015
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: eina
- 4 Nombre de la asignatura/curso:** INGENIERIA DE LOS SISTEMAS BASADOS EN EL CONOCIMIENTO
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: eina
- 5 Nombre de la asignatura/curso:** Navegación de vehículos
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería de sistemas e informática
Fecha de inicio: 21/09/2009 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: eina
- 6 Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: EINA
- 7 Nombre de la asignatura/curso:** COMPILADORES II
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Eina



- 8** **Nombre de la asignatura/curso:** Lenguajes de Programación
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 15/02/2009 **Fecha de finalización:** 24/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Centro Politécnico Superior

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Segmentación semántica para aplicación en el mundo real.
Codirector/a tesis: Montesano; Murillo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Iñigo Alonso Ruiz
Calificación obtenida: cum laude
Fecha de defensa: 14/07/2021
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si
- 2** **Título del trabajo:** Deep Learning for 3D Visual Perception
Codirector/a tesis: montesano; Civera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José María Facil Ledesma
Calificación obtenida: Cum Laude
Fecha de defensa: 15/01/2021
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si
- 3** **Título del trabajo:** Asynchronous detection of time-unlocked error potentials
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jason Omedes
Fecha de defensa: 05/01/2017
- 4** **Título del trabajo:** Statistical analysis and planning of brain decoding studies: Insights from developing an attentional brain-computer interface
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Filip Melinscak
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 18/11/2016
- 5** **Título del trabajo:** Aprendizaje de estructuras 3D a partir de secuencias de imágenes
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José María Fácil Ledesma
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 06/10/2016



- 6** **Título del trabajo:** Characterizing and decoding attention during motor tasks with EEG
Codirector/a tesis: Javier Minguez
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Filip Mensiak
Fecha de defensa: 05/09/2016
Mención de calidad: Si
- 7** **Título del trabajo:** EEG based brain-computer interfaces for detection of gait intention in healthy and stroke subjects.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Andreea Ioana Sburlea
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 05/02/2016
- 8** **Título del trabajo:** Brain-machine interfaces for motor rehabilitation and restoration after spinal cord injury
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Eduardo López Larraz
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 29/10/2015
- 9** **Título del trabajo:** Optimización Bayesiana aplicada a la simulación de fluidos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Martínez Cantín, Rubén
Entidad de realización: Ministerio de Educación y Cultura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier García Barcos
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 06/10/2015
- 10** **Título del trabajo:** Reconstrucción 3D a partir de una imagen
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jesús Oliva Maza
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 17/09/2015
- 11** **Título del trabajo:** Generación automática de horarios para escuelas. Escalabilidad de las Redes Neuronales de Hopfield
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diego Martínez Marrodán
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 08/09/2015



- 12** **Título del trabajo:** Integración de hardware de medición de actividad fisiológica y desarrollo software front-end y back-end de aplicaciones de neuromarketing
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Martín Calvo
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 09/07/2015
- 13** **Título del trabajo:** Caracterización de un sistema de medición de electroencefalograma basado en sensores secos mediante la evaluación de protocolos neurofisiológicos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Buil Tercero
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 01/07/2015
- 14** **Título del trabajo:** Análisis de la activación emocional mediante biosensores y construcción de una base normativa de estímulos para su decodificación
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Miguel Angel Castan Lascorz
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/05/2015
- 15** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de detección de espurios a partir del hardware del Anillo de USENNS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Estepa Sanz
Calificación obtenida: Matricula de honor
Fecha de defensa: 16/03/2015
- 16** **Título del trabajo:** Seguimiento y relocalización de una cámara monocular en mapas densos tridimensionales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José María Fácil Ledesma
Calificación obtenida: Matricula de honor
Fecha de defensa: 25/02/2015
- 17** **Título del trabajo:** Decoding motor EEG correlates for rehabilitation of upper limb
Codirector/a tesis: Javier Minguez
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Eduardo Lopez
Fecha de defensa: 05/01/2015
- 18** **Título del trabajo:** Integración de tecnologías de medida de actividad fisiológica y de EEG en los productos Neurolab, usenns y BrainUp
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad



Alumno/a: Adrián Sánchez Recuero
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 15/12/2014

- 19 Título del trabajo:** Inverse reinforcement learning in continuous state spaces with multiple rewards
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Almingol Docando
Calificación obtenida: Matricula de honor
Fecha de defensa: 15/12/2014
- 20 Título del trabajo:** Técnicas de segmentación y "tracking" aplicadas a vídeo vigilancia
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Murillo Arnal, Ana Cristina
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alicia Sanjuan Jiménez
Calificación obtenida: Matricula de honor
Fecha de defensa: 23/09/2014
- 21 Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación para la gestión y monitorización de una red Prime para comunicaciones por la red eléctrica
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Cano Perez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 10/07/2014
- 22 Título del trabajo:** Sistema de reconocimiento de gestos faciales emocionales a través del tratamiento de señal encefalográfica
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Eduardo Horna Prat
Entidad de realización: Ministerio de Educación y Cultura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Eva Fernández Marín
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 07/07/2014
- 23 Título del trabajo:** Reconocimiento de acciones egocéntricas desde una cámara RGB-D montada en un casco.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Murillo Arnal, Ana Cristina
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Azagra Millán
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 14/05/2014
- 24 Título del trabajo:** Robot Learning and Control Using Error-Related Cognitive Brain Signals
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Iñaki Asier Iturrate Gil
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude

Fecha de defensa: 04/02/2014

- 25** **Título del trabajo:** Robot Learning and Control Using Error-Related Cognitive Brain Signals
Codirector/a tesis: Javier Minguez
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Iñaki Iturrate
Calificación obtenida: Sobresaliente Cum Laude
Fecha de defensa: 03/02/2014
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si
- 26** **Título del trabajo:** Diseño de un sistema de medida del EEG integral de carácter investigador.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Aitor Ortiz Coso
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 10/12/2013
- 27** **Título del trabajo:** Diseño, desarrollo e implantación de un sistema software para la adquisición, registro y monitorización de bioseñales y dispositivos biométricos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Gómez Cadena
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 01/10/2013
- 28** **Título del trabajo:** Estudio de características frecuenciales de los potenciales de error para el control en continuo mediante interfaces cerebro-máquina.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jason Omedes Llorente
Calificación obtenida: Matricula de honor
Fecha de defensa: 01/10/2013
- 29** **Título del trabajo:** Decodificación de información motora de la actividad electroencefalográfica no invasiva para interfaces cerebro-máquina.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Mínguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Mauricio Antelis Ortiz
Calificación obtenida: Apto cum laude
Fecha de defensa: 24/06/2013
- 30** **Título del trabajo:** Decodificación de la información motora de la actividad electroencefalográfica no invasiva para interfaces cerebro-maquina
Codirector/a tesis: Javier Minguez
Entidad de realización: Univesidad de Zaragoza
Alumno/a: Mauricio Antelis
Calificación obtenida: Sobresaliente Cum Laude
Fecha de defensa: 24/06/2013



Mención de calidad: Si

- 31 Título del trabajo:** Agrupamiento no paramétrico en espacios latentes con selección automática de características relevantes
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Almingol Docando
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 13/12/2012
- 32 Título del trabajo:** Evaluación de técnicas de clasificación para detección de movimiento a partir de EEG
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Roldan Galan Lafarga
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/12/2012
- 33 Título del trabajo:** Sensor guiado por robot para determinar regiones tumorales en la superficie cerebral: optimización de puntos de contacto
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Javier Quílez Velilla
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 21/09/2012
- 34 Título del trabajo:** Análisis del descriptor SIFT para el reconocimiento de objetos en imágenes
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Enrique Nasarre Puy
Calificación obtenida: Aprobado
Fecha de defensa: 19/12/2011
- 35 Título del trabajo:** Clasificación de los estados de reposo, preparación y ejecución del movimiento del brazo a través del electroencefalograma
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Minguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Miguel Rodrigo Gomez
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 29/09/2011
- 36 Título del trabajo:** Tratamiento de imágenes 3D para el cálculo de volúmenes
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Matthew Thurley
Entidad de realización: Ministerio de Educación y Cultura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Fernando Indurain Gaspar
Calificación obtenida: Aprobado
Fecha de defensa: 22/09/2011



- 37** **Título del trabajo:** Decodificación de los objetivos finales (3D) del movimiento del brazo en tareas de alcance a partir de potenciales de movimiento anticipatorio para EEG brain
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Minguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Eduardo Horna Prat
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 19/09/2011
- 38** **Título del trabajo:** Reconstrucción 3D densa basada en planos a partir de una secuencia de video
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Guillermo Navarro Pardo
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 05/07/2011
- 39** **Título del trabajo:** Desarrollo de una interfaz gráfica cerebro-computador para el movimiento de una prótesis robótica con actividad mental
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Minguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Raquel Noé Martínez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 14/03/2011
- 40** **Título del trabajo:** REDES DE CREENCIA PROFUNDA PARA EL RECONOCIMIENTO DE ERPS EN SEÑALES DE EEG
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Perez Arbues
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 28/09/2010
- 41** **Título del trabajo:** RECONOCIMIENTO Y REGISTRO 3D DE OBJETOS CONOCIDOS EN UNA ESCENA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Félix Valdivielso Miranda
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 27/09/2010
- 42** **Título del trabajo:** SÍNTESIS DE VISITAS A PARTIR DE IMÁGENES E INFORMACIÓN 3D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Cesar Soriano Marin
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 09/07/2010



- 43** **Título del trabajo:** RECONSTRUCCIÓN 3D DENSA DE ESCENAS DE INTERIOR A PARTIR DE IMÁGENES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Argilés Gil
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/05/2010
- 44** **Título del trabajo:** ALGORITMOS DE SCAN MATCHING BASADOS EN METRICAS PARA ESTIMAR EL MOVIMIENTO DE ROBOTS QUE SE DESPLAZAN EN ESPACIOS TRIDIMENSIONALES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Minguez Zafra, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Lydia Biota Duran
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 12/07/2005
- 45** **Título del trabajo:** ANÁLISIS, DISEÑO Y DESARROLLO DE UNA APLICACIÓN DE VIDEOTELEFONÍA SOBRE UNA PLATAFORMA MULTIMEDIA.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Zarazaga Soria, Francisco Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: J. Ignacio Calvo Callejo
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 28/02/2003

Experiencia científica y tecnológica

Actividad científica o tecnológica

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

- 1** **Nombre del proyecto:** Fluently - The essence of human-robot interactions
Entidad de realización: Bitbrain
Ciudad entidad realización: Zaragoza,
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Matuszewski; Montesano
Nº de investigadores/as: 20
Entidad/es financiadora/s:
 EU-Horizon Europe **Tipo de entidad:** EC
Fecha de inicio-fin: 01/04/2022 - 30/03/2025
- 2** **Nombre del proyecto:** MISIONES IA: AI4HealthyAging
Entidad de realización: Bitbrain
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Minguez; Arjona
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Programa Misiones

Fecha de inicio-fin: 01/09/2021 - 31/07/2024

3 Nombre del proyecto: HBP Call for SMEs: Neuro Robin

Entidad de realización: Bitbrain

Ciudad entidad realización: Zaragoza,

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Montesano

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

EU

Tipo de entidad: EU Flagship

Fecha de inicio-fin: 01/06/2021 - 30/09/2023

4 Nombre del proyecto: SISTEMAS DE EEG MODULARES Y REUTILIZABLES

Entidad de realización: BITBRAIN

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): 1

Nº de investigadores/as: 4

Fecha de inicio-fin: 03/01/2022 - 30/06/2023

5 Nombre del proyecto: HYPNOS

Entidad de realización: Bitbrain

Tipo de entidad: Entidad Empresarial

Ciudad entidad realización: zaragoza,

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Lopez

Nº de investigadores/as: 4

Fecha de inicio-fin: 01/06/2021 - 31/05/2023

6 Nombre del proyecto: Servicios cloud de decodificación de actividad cerebral basados en redes profundas

Entidad de realización: Bitbrain

Ciudad entidad realización: Zaragoza,

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Montesano

Nº de investigadores/as: 4

Fecha de inicio-fin: 01/10/2020 - 30/12/2022

7 Nombre del proyecto: ANALISIS MULTIMODAL DE ESCENAS PARA APLICACIONES DE MONITORIZACION

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Murillo

Nº de investigadores/as: 5

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

8 Nombre del proyecto: Flex cap (Grant Agreement 761496)

Entidad de realización: Bitbrain

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Montesano

Nº de investigadores/as: 3

Fecha de inicio-fin: 15/03/2019 - 01/06/2020

9 Nombre del proyecto: VR-Biomarkers (GA#731391, Sub-Grant Agreement No: 2019/A03-9)

Entidad de realización: Bitbrain

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Comisión Europea H2020

Tipo de entidad: EU



Fecha de inicio-fin: 02/05/2019 - 31/05/2020

10 Nombre del proyecto: FILOVI

Entidad de realización: Bitbrain-UZ

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): montesano

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Retos-colaboración

Fecha de inicio-fin: 02/04/2018 - 30/03/2020

11 Nombre del proyecto: Paquetización, Automatización y Evaluación Comparativa de Estudios de Neuromarketing

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Zaragoza, Aragón, España

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación. Investigación

Tipo de entidad: Ministerio

Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de inicio-fin: 01/06/2015 - 28/09/2018

12 Nombre del proyecto: MOREGRASP

Entidad de realización: BITRAIN

Tipo de entidad: Entidad Empresarial

Ciudad entidad realización: ZARAGOZA, Aragón, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): GERNOT MULLER PUTZ

Nº de investigadores/as: 18

Entidad/es financiadora/s:

H2020

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad financiadora: BRUSELAS

Fecha de inicio-fin: 02/03/2015 - 28/02/2018

13 Nombre del proyecto: Mixed Ionic and electronic Transport In Conjugated polymers for bioelectronicS.

Entidad de realización: Bitbrain

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Bitbrain: Javier Minguez

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

EU/H2020

Tipo de entidad: 964677

H2020-FETOPEN-2018-2020

Fecha de inicio: 01/01/2021

Duración: 2 años - 11 meses - 30 días

14 Nombre del proyecto: INCIT-EV.

Entidad de realización: Bitbrain

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Xavier Serrier, IP Bitbrain: Luis Montesano

Entidad/es financiadora/s:

EU/H2020

Fecha de inicio: 01/01/2020

Duración: 3 años - 11 meses - 30 días



- 15 Nombre del proyecto:** SublimaHomeRehab.
Entidad de realización: Bitbrain
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Montesano Investigador responsable Bitbrain:
Luis Montesano
Entidad/es financiadora/s:
Eurostars
Fecha de inicio: 01/06/2019 **Duración:** 2 años - 6 meses
- 16 Nombre del proyecto:** Neurotecnología Móvil para Investigación de Mercados InSitu
Entidad de realización: Bitbrain
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Montesano del Campo (UZ); María López (BitBrain)
Entidad/es financiadora/s:
IPT-2012-1309-430000
Fecha de inicio: 01/10/2012 **Duración:** 2 años - 2 meses - 30 días
- 17 Nombre del proyecto:** NETT (ITN)
Entidad de realización: Bitbrain
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Stephen Combes, Investigador responsable Bitbrain:
Luis Montesano
Entidad/es financiadora/s:
EU/FP7
Fecha de inicio: 01/09/2012 **Duración:** 3 años - 11 meses - 29 días
- 18 Nombre del proyecto:** APRENDIZAJE DE AFFORDANCES PARA EL CONTROL DE ROBOTS POR INTENCIONES.
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Montesano del Campo
Entidad/es financiadora/s:
DPI2011-25892
Fecha de inicio: 01/01/2012 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
- 19 Nombre del proyecto:** Flexible Skill Acquisition and Intuitive Robot Tasking for Mobile Manipulation in the Real World
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Wolfram Burgard
Entidad/es financiadora/s:
Proyecto europeo. EU-FP7
Fecha de inicio: 03/2010 **Duración:** 3 años - 10 meses
- 20 Nombre del proyecto:** Hybrid Neuroprosthetic and Neurorobotic Devices for Functional Compensation and Rehabilitation of Motor Disorders
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luis Pons
Entidad/es financiadora/s:
CONSOLIDER-INGENIO 2010
MCT
Fecha de inicio: 2010 **Duración:** 5 años



- 21** **Nombre del proyecto:** MMCACC: Modern Monte Carlo Algorithms for Computational Control
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Montesano del Campo
Entidad/es financiadora/s:
Fundação para a Ciência e a Tecnologia (Programa Nacional Português) FCT - PTDC/EEA-ACR/70174/2006
Fecha de inicio: 01/10/2007 **Duración:** 2 años - 11 meses - 29 días
- 22** **Nombre del proyecto:** URUS: Ubiquitous Networking Robotics in Urban Settings
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alberto San Feliú
Entidad/es financiadora/s:
Proyecto europeo. IST-1-045062-URUS_STP
Fecha de inicio: 2006 **Duración:** 3 años
- 23** **Nombre del proyecto:** Robótica, percepción y tiempo real, grupo de investigación consolidado
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Montano
Entidad/es financiadora/s:
Diputación General de Aragón
Fecha de inicio: 01/01/2005 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
- 24** **Nombre del proyecto:** CONTACT: Learning and Development of Contextual Action
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Santos-Víctor
Entidad/es financiadora/s:
Proyecto europeo. EU-FP6-NEST-5010
Fecha de inicio: 2005 **Duración:** 4 años
- 25** **Nombre del proyecto:** European robotics research network II (EURON II)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Henrik Christensen
Entidad/es financiadora/s:
Unión europea
Fecha de inicio: 01/01/2004 **Duración:** 3 años - 11 meses - 30 días
- 26** **Nombre del proyecto:** EXPRESS: Automatic exploration techniques for rescue applications
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Montano
Entidad/es financiadora/s:
MCYT-DPI2003-7986
Fecha de inicio: 2004 **Duración:** 2 años
- 27** **Nombre del proyecto:** ROBOT-CUB: Robotic Open-architecture Technology for Cognition, Understanding and Behaviour
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Giulio Sandini (UGDIST); Jose Santos-Victor (IST)
Entidad/es financiadora/s:
Proyecto europeo. EU-FP6-IST-2004-004370
Fecha de inicio: 2004 **Duración:** 5 años
- 28** **Nombre del proyecto:** DAISY: Foundations of intelligent systems
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luc De Raedt
Entidad/es financiadora/s:
Unión europea



Fecha de inicio: 01/01/2003

Duración: 3 años - 10 meses

29 Nombre del proyecto: Perception and action control of complex robotic systems for human assistance in structured environments

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

Entidad/es financiadora/s:

HP2002-0037

MCYT

Portugal)

accion integrada universidad de Zaragoza- IST (Lisboa

Fecha de inicio: 01/01/2003

Duración: 2 años - 3 meses

30 Nombre del proyecto: Robótica, percepción y tiempo real, grupo de investigación consolidado

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

Entidad/es financiadora/s:

Diputación General de Aragón

Fecha de inicio: 01/01/2003

Duración: 1 año - 11 meses - 30 días

31 Nombre del proyecto: Multi-Vehicle Exploration of Outdoor Unstructured Environments

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Bo Whalberg

Entidad/es financiadora/s:

Stint

Sweedden

Fecha de inicio: 2003

Duración: 4 años

32 Nombre del proyecto: European robotics research network (EURON)

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Henrik Christensen

Entidad/es financiadora/s:

Unión europea IST-2000-26048

Fecha de inicio: 01/01/2002

Duración: 1 año - 11 meses - 30 días

33 Nombre del proyecto: Red iberoamericana de robotica (RIBERO)

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Rafael Aracil Santonja (UPM)

Entidad/es financiadora/s:

CYTED-SUBPROGRAMA VII: Electrónica e informática aplicadas (redvii.1)

Fecha de inicio: 01/07/2001

Duración: 3 años - 11 meses - 29 días

34 Nombre del proyecto: Design and development of an electrical wheelchair with capability of assisted driving and autonomous navigation

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

Entidad/es financiadora/s:

MCYT-DPI2000-1272

Fecha de inicio: 2001

Duración: 2 años



35 Nombre del proyecto: Programación Asistida de Robots para Tareas Industriales (PARTI)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Basañez
Entidad/es financiadora/s:
 CYTED-Subprograma VII: Proyecto VII.20

Fecha de inicio: 2001

Duración: 4 años

36 Nombre del proyecto: HASVIDEO Home Access System for Video based IP Tele-services
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Miguel Angel Pérez
Entidad/es financiadora/s:
 Proyecto europeo UE IST -1999-10523

Fecha de inicio: 2000

Duración: 2 años

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Sabater, Alberto; Alonso, Inigo; Montesano, Luis; Murillo, Ana Cristina. Domain and View-Point Agnostic Hand Action Recognition. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 6, 2021. ISSN 2377-3766
DOI: 10.1109/LRA.2021.3101822
Tipo de producción: Artículo científico
- 2** Sabater, Alberto; Santos, Laura; Santos-Victor, Jose; Bernardino, Alexandre; Montesano, Luis; Murillo, Ana C.; IEEE Comp Soc. One-shot action recognition in challenging therapy scenarios. 2021 IEEE/CVF CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS (CVPRW 2021). 2021. ISSN 2160-7508
DOI: 10.1109/CVPRW53098.2021.00312
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 1
- 3** Alonso; Sabater; Ferstl; Montesano; Murillo. Semi-supervised semantic segmentation with pixel-level contrastive learning from a class-wise memory bank. Proceedings of the IEEE/CVF International Conference on Computer Vision. 2021.
Tipo de producción: Artículo científico
- 4** Alonso, Inigo; Riazuelo, Luis; Montesano, Luis; Murillo, Ana C.. 3D-MiniNet: Learning a 2D Representation From Point Clouds for Fast and Efficient 3D LIDAR Semantic Segmentation. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 5, 2020. ISSN 2377-3766
DOI: 10.1109/LRA.2020.3007440
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 8
- 5** Schwarz, Andreas; Escolano, Carlos; Montesano, Luis; Mueller-Putz, Gernot R.. Analyzing and Decoding Natural Reach-and-Grasp Actions Using Gel, Water and Dry EEG Systems. FRONTIERS IN NEUROSCIENCE. 14, 2020.
DOI: 10.3389/fnins.2020.00849
PMID: 32903775
Tipo de producción: Artículo científico

**Fuente de citas:** WOS**Citas:** 5

- 6** C. Escolano; E. Lopez-Larraz; J. Minguez; L. Montesano. Brain-Computer Interface-Based Neurorehabilitation: From the Lab to the Users' Home. International Conference on NeuroRehabilitation. 2020.
Tipo de producción: Artículo científico
- 7** Sabater, Alberto; Montesano, Luis; Murillo, Ana C.; IEEE. Robust and efficient post-processing for video object detection. 2020 IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS (IROS). 2020. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS45743.2020.9341600
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 1
- 8** Facil, Jose M.; Ummenhofer, Benjamin; Zhou, Huizhong; Montesano, Luis; Brox, Thomas; Civera, Javier; IEEE Comp Soc. CAM-ConvS: Camera-Aware Multi-Scale Convolutions for Single-View Depth. 2019 IEEE/CVF CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION (CVPR 2019). 2019. ISSN 1063-6919
DOI: 10.1109/CVPR.2019.01210
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 27
- 9** Sabater, Alberto; Montesano, Luis; Murillo, Ana C.; IEEE. Performance of object recognition in wearable videos. 2019 24TH IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON EMERGING TECHNOLOGIES AND FACTORY AUTOMATION (ETFA). 2019. ISSN 1946-0740
Tipo de producción: Artículo científico
- 10** Lopez-Larraz, Eduardo; Escolano, Carlos; Montesano, Luis; Minguez, Javier. Reactivating the Dormant Motor Cortex After Spinal Cord Injury With EEG Neurofeedback: A Case Study With a Chronic, Complete C4 Patient. CLINICAL EEG AND NEUROSCIENCE. 50, 2019. ISSN 1550-0594
DOI: 10.1177/1550059418792153
PMID: 30084262
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 5
- 11** Trincado-Alonso, Fernando; Lopez-Larraz, Eduardo; Resquin, Francisco; Ardanza, Aitor; Perez-Nombela, Soraya; Luis Pons, Jose; Montesano, Luis; Gil-Agudo, Angel. A Pilot Study of Brain-Triggered Electrical Stimulation with Visual Feedback in Patients with Incomplete Spinal Cord Injury. JOURNAL OF MEDICAL AND BIOLOGICAL ENGINEERING. 38, 2018. ISSN 1609-0985
DOI: 10.1007/s40846-017-0343-0
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 8
- 12** Lopez-Larraz, Eduardo; Ibanez, Jaime; Trincado-Alonso, Fernando; Monge-Pereira, Esther; Luis Pons, Jose; Montesano, Luis. Comparing Recalibration Strategies for Electroencephalography-Based Decoders of Movement Intention in Neurological Patients with Motor Disability. INTERNATIONAL JOURNAL OF NEURAL SYSTEMS. 28, 2018. ISSN 0129-0657
DOI: 10.1142/S0129065717500605
PMID: 29463157
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 8

- 13** Quintero-Quiroz, Carlos; Montesano, Luis; Pons, Antonio J.; Torrent, M. C.; Garcia-Ojalvo, Jordi; Masoller, Cristina. Differentiating resting brain states using ordinal symbolic analysis. CHAOS. 28, 2018. ISSN 1054-1500
DOI: 10.1063/1.5036959
PMID: 30384619
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 6
- 14** Omedes, J.; Schwarz, A.; Muller-Putz, G.R.; Montesano, L.. Factors that affect error potentials during a grasping task: toward a hybrid natural movement decoding BCI. JOURNAL OF NEURAL ENGINEERING. 15 - 4, pp. 046023 [14 pp]. 2018. ISSN 1741-2560
DOI: 10.1088/1741-2552/aac1a1
Tipo de producción: Artículo científico
- 15** Rajasekaran, V.; Lopez-Larraz, E.; Trincado-Alonso, F.; Aranda, J.; Montesano, L.; Del-Ama, Aj.; Pons, J.L.. Volition-adaptive control for gait training using wearable exoskeleton: preliminary tests with incomplete spinal cord injury individuals. JOURNAL OF NEUROENGINEERING AND REHABILITATION. 15 - 4, pp. [15 pp]. 2018. ISSN 1743-0003
DOI: 10.1186/s12984-017-0345-8
Tipo de producción: Artículo científico
- 16** Sburlea, Andreea Ioana.; Montesano, Luis; Minguez, Javier. Advantages of EEG phase patterns for the detection of gait intention in healthy and stroke subjects. JOURNAL OF NEURAL ENGINEERING. 14 - 3, pp. 036004 [15 pp]. 2017. ISSN 1741-2560
DOI: 10.1088/1741-2552/aa5f2f
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, BIOMEDICAL
Índice de impacto: 3.920 **Num. revistas en cat.:** 78
Posición de publicación: 12
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - NEUROSCIENCES
Índice de impacto: 3.920 **Num. revistas en cat.:** 261
Posición de publicación: 73
- 17** Antelis, J.M.; Montesano, L.; Ramos-Murguialday, A.; Birbaumer, N.; Minguez, J.. Decoding Upper Limb Movement Attempt from EEG Measurements of the Contralateral Motor Cortex in Chronic Stroke Patients. IEEE TRANSACTIONS ON BIOMEDICAL ENGINEERING. 64 - 1, pp. 99 - 111. 2017. ISSN 0018-9294
DOI: 10.1109/TBME.2016.2541084
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, BIOMEDICAL
Índice de impacto: 4.288 **Num. revistas en cat.:** 78
Posición de publicación: 9
- 18** Omedes, Jason; Schwarz, Andreas; Montesano, Luis; Mueller-Putz, Gernot; IEEE. Hierarchical decoding of grasping commands from EEG. 2017 39TH ANNUAL INTERNATIONAL CONFERENCE OF THE IEEE ENGINEERING IN MEDICINE AND BIOLOGY SOCIETY (EMBC). 2017. ISSN 1094-687X
PMID: 29060307
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 2

- 19** Omedes, J.; Schwarz, A.; Montesano, L.; Muller-Putz, G.. Hierarchical decoding of grasping commands from EEG. CONFERENCE PROCEEDINGS (IEEE ENGINEERING IN MEDICINE AND BIOLOGY SOCIETY. CONF.). pp. 2085 - 2088. 2017. ISSN 1557-170X
DOI: 10.1109/EMBC.2017.8037264
Tipo de producción: Artículo científico
- 20** Facil, Jose M.; Concha, Alejo; Montesano, Luis; Civera, Javier. Single-View and Multi-View Depth Fusion. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 2, 2017. ISSN 2377-3766
DOI: 10.1109/LRA.2017.2715400
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 19
- 21** Fácil Ledesma, José M.; Concha Belenguer, Alejo; Montesano del Campo, Luis; Civera Sancho, Javier. Single-View and Multi-View Depth Fusion. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 2 - 4, pp. 1994 - 2001. 2017. ISSN 2377-3766
DOI: 10.1109/LRA.2017.2715400
Tipo de producción: Artículo científico
- 22** Melinscak, F.; Montesano, L.; Minguez, J.. Asynchronous detection of kinesthetic attention during mobilization of lower limbs using EEG measurements. JOURNAL OF NEURAL ENGINEERING. 13 - 1, pp. 016018 (14pp). 2016. ISSN 1741-2560
DOI: 10.1088/1741-2560/13/1/016018
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, BIOMEDICAL
Índice de impacto: 3.465 **Num. revistas en cat.:** 77
Posición de publicación: 13
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - NEUROSCIENCES
Índice de impacto: 3.465 **Num. revistas en cat.:** 258
Posición de publicación: 90
- 23** Melinscak, F.; Montesano, L.. Beyond p-values in the evaluation of brain-computer interfaces: A Bayesian estimation approach. JOURNAL OF NEUROSCIENCE METHODS. 270, pp. 30 - 45. 2016. ISSN 0165-0270
DOI: 10.1016/j.jneumeth.2016.06.008
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - NEUROSCIENCES
Índice de impacto: 2.554 **Num. revistas en cat.:** 258
Posición de publicación: 146
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - BIOCHEMICAL RESEARCH METHODS
Índice de impacto: 2.554 **Num. revistas en cat.:** 77
Posición de publicación: 35
- 24** López-Larraz, E.; Trincado-Alonso, F.; Rajasekaran, V.; Pérez-Nombela, S.; Del-Ama, A.; Aranda, J.; Minguez, J.; Gil-Agudo, A.; Montesano, L.. Control of an ambulatory exoskeleton with a brain-machine interface for spinal cord injury gait rehabilitation. FRONTIERS IN NEUROSCIENCE. 10, pp. [15 pp]. 2016. ISSN 1662-4548
DOI: 10.3389/fnins.2016.00359
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - NEUROSCIENCES



Índice de impacto: 3.566

Posición de publicación: 83

Num. revistas en cat.: 258

- 25** Melinscak, Filip; Montesano, Luis. Sample size determination for BCI studies: how many subjects and trials?. 2016 38TH ANNUAL INTERNATIONAL CONFERENCE OF THE IEEE ENGINEERING IN MEDICINE AND BIOLOGY SOCIETY (EMBC). 2016. ISSN 1557-170X
PMID: 28268616
Tipo de producción: Artículo científico
- 26** J. Omedes; I.Iturrate; J.Minguez; L.Montesano. Analysis and asynchronous detection of gradually unfolding errors during monitoring tasks. Journal of Neural Engineering, In press.2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 27** Lopez-Larraz, E.; Trincado-Alonso, F.; Montesano, L.. Brain-machine interfaces for motor rehabilitation: Is recalibration important?. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON REHABILITATION ROBOTICS. 2015-September, pp. 223 - 228. 2015. ISSN 1945-7898
DOI: 10.1109/ICORR.2015.7281203
Tipo de producción: Artículo científico
- 28** A. Sburleaa; L.Montesano; J.Minguez. Continuous detection of the self-initiated walking pre-movement state from EEG correlates without session-to-session recalibration. : Journal of Neural Engineering. 12 - 3, 2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 29** E. Lopez; L. Montesano; A. Gil; J. Minguez; A. Oliviero; L. Montesano. Evolution of EEG Motor Rhythms after Spinal Cord Injury: A Longitudinal Study. PLOS One. 2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 30** I. Iturrate; J. Grizou; J. Omedes; M. Lopes.; P. Oudeyer; L. Montesano. Exploiting task constraints for self-calibrated brain-machine interface control using error-related. PLOS One. 2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 31** E. Lopez; Luis Montesano; A. Gil; J. Minguez. Continuous decoding of movement intention of upper limb self-initiated analytic movements from pre-movement EEG correlates. Journal of neuroengineering and rehabilitation. 11 - 1, 2014.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 32** I.Iturrate; R. Chavarriaga; L.Montesano; J.Minguez; J. del Millan. Latency Correction of Event-Related Potentials Between Different Experimental Protocols. : Journal of Neural Engineering, In press.11 - 3, 2014.
Tipo de producción: Artículo científico
- 33** D. Suarez. Revisiting LP-NUCA Energy Consumption: Cache Access Policies and Adaptive Block Dropping. : ACM Transactions on Architecture and Code Optimization, In press. 2014.
Tipo de producción: Artículo científico
- 34** J. Antelis; L. Montesano; A. Ramos-Murguialday; N. Birbaumer; and J. Minguez. On the Usage of Linear Regression Models to Reconstruct Limb Kinematics from Low Frequency EEG Signals. : PlosOne 8(4). 2013.
Tipo de producción: Artículo científico
- 35** I.Iturrate; L.Montesano; and J.Minguez. Task-Dependent Signal Variations in EEG Error-Related Potentials for Brain-Computer Interfaces. : Journal of Neural Engineering, vol. 10, no. 2., pp. 026024. 2013.
Tipo de producción: Artículo científico



- 36** L. Montesano; M. Lopes. Active learning of visual descriptors for grasping using non-parametric smoothed beta distributions. *Robotics and autonomous systems*. 2012.
Tipo de producción: Artículo científico
- 37** G. Salvi; L. Montesano; A. Bernardino; J. Santos-Victor. Language bootstrapping: Learning word meanings from perception-action association. *IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics, Part B*. 2012.
Tipo de producción: Artículo científico
- 38** J. Antelís; Luis Montesano; Javier Minguez. Decoding of full 3D finger trajectories from EEG data. *Int. Journal of Bioelectromagnetism*. 2011.
Tipo de producción: Artículo científico
- 39** Giorgio Metta; Lorenzo Natale; Francesco Nori; Giulio Sandini; David Vernon; Luciano Fadiga; Claes von Hofsten; Kerstin Rosander; Manuel Lopes; José Santos-Victor; Alexandre Bernardino; Luis Montesano. The iCub humanoid robot: An open-systems platform for research in cognitive development. *Neural Networks*. 2010.
Tipo de producción: Artículo científico
- 40** Luis Montesano; Javier Minguez; Marta Diaz-Boladeras; Sonu Bhaskar. Towards an Intelligent Wheelchair System for Cerebral Palsy Users. *IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering*. 2009.
Tipo de producción: Artículo científico
- 41** Luis Montesano; Manuel Lopes; Alexandre Bernardino; José Santos-Victor. Learning object affordances: from sensory-motor coordination to social interaction. *IEEE Transactions on robotics and automation*. 2008.
Tipo de producción: Artículo científico
- 42** Luis Montesano; Javier Mínguez; Luis Montano. Modelling dynamic environments for sensor-based motion planning. *Autonomous Robots*. 2008.
Tipo de producción: Artículo científico
- 43** Luis Montesano; Javier Mínguez; Luis Montano. Lessons learned in sensor-based navigation systems. *Journal of Advanced Robotics*. 2006.
Tipo de producción: Artículo científico
- 44** : Javier Mínguez; Luis Montesano; Florent Lamiroux. Metric-based iterative closest point scan matching for sensor displacement estimation. *IEEE Transactions on robotics and automation*. 2006.
Tipo de producción: Artículo científico
- 45** G. Muller-Putz; A. Schwarz; J. Pereira; P. Ofner; B. Hensing; M. Schneiders; S. Stein; A. Ramsay; JH Williamson; R. Murray-Smith; G. Luzhnica; E. Veas; C. Escolano; L. Montesano; Loitz; Rupp. Non-invasive Brain-Computer Interfaces for Control of Grasp Neuroprosthesis: The European MoreGrasp Initiative. *Neuroprosthetics and Brain-Computer Interfaces in Spinal Cord Injury*. Springer, 2021.
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 46** Ibanez, J.; Lopez-Larraz, E.; Monge, E.; Molina-Rueda, F.; Montesano, L.; Pons, J. L.. On Recalibration Strategies for Brain-Computer Interfaces Based on the Detection of Motor Intentions. *CONVERGING CLINICAL AND ENGINEERING RESEARCH ON NEUROREHABILITATION II, VOLS 1 AND 2*. 15, 2017. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-319-46668-2
DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_127
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 47** Bayon-Calatayud, Manuel; Trincado-Alonso, Fernando; Lopez-Larraz, Eduardo; Montesano, Luis; Pons, Jose Luis; Gil-Agudo, Angel. Usability of the Combination of Brain-Computer Interface, Functional Electrical Stimulation and Virtual Reality for Improving Hand Function in Spinal Cord Injured Patients. *CONVERGING CLINICAL AND*



ENGINEERING RESEARCH ON NEUROREHABILITATION II, VOLS 1 AND 2. 15, 2017. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-319-46668-2

DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_56

Tipo de producción: Capítulo de libro

48 Luis Montesano; Manuel Lopes; Francisco Melo; Alexandre Bernardino and José Santos-Victor. A Computational Model of Object Affordances. Advances in Cognitive Systems, IET. s, 2010.

Tipo de producción: Capítulo de libro

49 Manuel Lopes; Francisco Melo; Luis Montesano and José Santos-Victor. Cognitive Processes in Imitation: Overview and Computational Approaches. From motor to interaction learning in robots, Springer.2010.

Tipo de producción: Capítulo de libro

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

1 **Título del trabajo:** Asynchronous detection of error potentials

Nombre del congreso: Proceedings of the 6th Brain-Computer Interface Conference 2014

Fecha de celebración: 2014

J Omedes; I. Iturrate; L. Montesano.

2 **Título del trabajo:** Brain connectivity in continuous error tasks

Nombre del congreso: Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC),

Autor de correspondencia: Si

Fecha de celebración: 2014

Entidad organizadora: IEEE

J Omedes; I Iturrate; L Montesano.

3 **Título del trabajo:** Calibration-free BCI based control

Nombre del congreso: Twenty-Eighth AAAI Conference on Artificial Intelligence

Fecha de celebración: 2014

J Grizou; I. Iturrate; L Montesano; PY Oudeyer; M Lopes.

4 **Título del trabajo:** Interactive learning from unlabeled instructions

Nombre del congreso: Thirtieth Conference on Uncertainty in Artificial Intelligence (UAI)

Fecha de celebración: 2014

J Grizou; I. Iturrate; L Montesano; PY Oudeyer; M Lopes.

5 **Título del trabajo:** Latency correction of error-related potentials reduces BCI calibration time

Nombre del congreso: 6th Brain-Computer Interface Conference 2014

Fecha de celebración: 2014

I. Iturrate; R. Chavarriaga; L. Montesano; J. Minguez; J. del Millan.

6 **Título del trabajo:** Learning Multiple Behaviors from Unlabeled Demonstrations in a Latent Controller Space

Nombre del congreso: International Conference on Machine Learning

Fecha de celebración: 2013

Javier Almingol; Luis Montesano and Manuel Lopes."Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Atlanta, USA".



- 7** **Título del trabajo:** Shared-control brain-computer interface for a two dimensional reaching task using EEG error-related potentials
Nombre del congreso: IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC)
Fecha de celebración: 2013
I.Iturrate; L.Montesano; and J.Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Osaka, Japon".
- 8** **Título del trabajo:** Using frequency-domain features for the generalization of EEG error-related potentials among different tasks,
Nombre del congreso: IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC)
Fecha de celebración: 2013
J. Omedes; I.Iturrate; L.Montesano; and J.Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Osaka, Japon".
- 9** **Título del trabajo:** . Continuous Decoding of Motor Attempt and Motor Imagery from EEG Activity in Spinal Cord Injury Patients
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2012
Eduardo López-Larraz; Javier M. Antelis; Ángel Gil-Agudo; Luis Montesano; Javier Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: San Diego, US".
- 10** **Título del trabajo:** Continuous Decoding of Intention to Move in Severely Affected Chronic Stroke Patients from Contralesional Hemisphere Brain Oscillations
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2012
Javier M. Antelis*; Luis Montesano; Ander Ramos Murguialday; Niels Birbaumer; Javier Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: San Diego, US".
- 11** **Título del trabajo:** Detection of Movements with Attention or Distraction to the Motor Task During Robot-Assisted Passive Movements of the Upper Limb
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2012
. Javier M. Antelis*; Luis Montesano; xavier giralt; Alicia Casals; Javier Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: San Diego, US".
- 12** **Título del trabajo:** Latency Correction of Error Potentials Between Different Experiments Reduces Calibration Time for Single-Trial Classification
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2012
I.Iturrate; R.Chavarriga; L.Montesano; J.Minguez; and J.d.R.Millán. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: San Diego, US".
- 13** **Título del trabajo:** Classification of Resting, Anticipation and Movement States in Self-Initiated Arm Movements for EEG Brain Computer Interfaces
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2011
M. Lopez; L. Montesano; and J. Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Boston, US".
- 14** **Título del trabajo:** Dense Multi-Planar Scene Estimation from a Sparse Set of Images
Nombre del congreso: In IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Fecha de celebración: 2011
A.Argiles; J. Civera; L. Montesano. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: San Francisco, US".



- 15 Título del trabajo:** EEG Single-Trial Classification of Visual, Auditive and Vibratory Feedback Potentials in Brain-Computer Interface
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2011
E. Lopez-Larraz; Marco Creatura; Iñaki Iturrate; Luis Montesano; and Javier Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Boston, US".
- 16 Título del trabajo:** Minimizing calibration time of single-trial recognition of error potentials in brain-computer interfaces
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2011
I. Iturrate; L. Montesano; R. Chavarriaga; J.d.R. Millan; and J. Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Boston, US".
- 17 Título del trabajo:** Single-Trial Classification of Feedback Potentials within Neurofeedback Training with an EEG Brain-Computer Interface
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2011
E. Lopez-Larraz; Iñaki Iturrate; Carlos Escolano; Isabel Garca; Luis Montesano; and Javier Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Boston, US".
- 18 Título del trabajo:** Spatio-temporal Itering for EEG error related potentials
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2011
I. Iturrate; L. Montesano; R. Chavarriaga; J.d.R. Millan; and J. Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Boston, US".
- 19 Título del trabajo:** . Active Body Schema Learning
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Fecha de celebración: 2010
Ruben Cantin-Martinez; Manuel Lopes and Luis Montesano. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Alask1, EEUU".
- 20 Título del trabajo:** . Robot Reinforcement Learning using EEG-based reward signals
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Fecha de celebración: 2010
Iñaki Iturrate; Luis Montesano; Javier Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Alaske, EEUU".
- 21 Título del trabajo:** A Generalization of the Metric-Based Iterative Closest Point Technique for 3D Scan Matching
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Fecha de celebración: 2010
Leopoldo Armesto; Luis Montesano; Javier Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Alaske, EEUU".
- 22 Título del trabajo:** Active learning in Robotics
Nombre del congreso: Workshop on Active Learning, NIPS
Fecha de celebración: 2010
L. Montesano. "No hay. LUGAR DE CELABRACION: Vancouver, Canada".



- 23 Título del trabajo:** Real-Time Recognition of Feedback Error-Related Potentials during a Time-Estimation Task
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2010
E. Lopez-Larraz; I. Iturrate; L. Montesano; J. Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Buenos Aires, Argentina".
- 24 Título del trabajo:** Single Trial Recognition of Error-Related Potentials During Observation of Robot Operation
Nombre del congreso: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
Fecha de celebración: 2010
I. Iturrate; L. Montesano; J. Minguez. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Buenos Aires, Argentina".
- 25 Título del trabajo:** . Learning grasping affordances from local visual descriptors
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Development and Learning
Fecha de celebración: 2009
Luis Montesano and Manuel Lopes. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Shangai, China".
- 26 Título del trabajo:** .Affordance Based Word-To-Meaning Association
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Fecha de celebración: 2009
V. Kronic; G. Salvi; A. Bernardino; L. Montesano and J. Santos-Victor. "Actas de congreso LUGAR DE CELABRACION: Kobe, Japan".
- 27 Título del trabajo:** Associating word descriptions to learned manipulation task models
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 2008
V. Kronic; G. Salvi; A. Bernardino; L. Montesano and J. Santos-Victor. "Actas del Workshop on Grasp and Task Learning by Imitation LUGAR DE CELABRACION: Niza, Francia".
- 28 Título del trabajo:** Learning and Development
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems, Workshop on
Fecha de celebración: 2008
M. Lopes; L. Montesano; F. Melo; José Santos-Victor. "No hay. LUGAR DE CELABRACION: Niza, Francia".
- 29 Título del trabajo:** Affordance-based imitation learning in robotic tasks
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 29/10/2007
M. Lopes; L. Montesano; F. Melo. ISBN ISBN 1-4244-1116-5
- 30 Título del trabajo:** Modelling affordances using Bayesian networks
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 29/10/2007
L. Montesano; M. Lopes; A. Bernardino; J. Santos-Victor. ISBN ISBN 1-4244-1116-5
- 31 Título del trabajo:** Affordances, development and imitation
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 19/07/2007



L. Montesano; M. Lopes; A. Bernardino; J. Santos-Victor. ISBN ISBN 1-4244-1116-5

- 32 Título del trabajo:** From sensory motor maps to affordances
Nombre del congreso: In Imitation in Animals and Artifacts, Artificial and Ambient Intelligence AISB
Tipo de participación: Participativo - Póster
Fecha de celebración: 2007
L. Montesano; M. Lopes; A. Bernardino; and J. Santos-Victor. "No hay LUGAR DE CELABRACION: Madrid, Spain".
- 33 Título del trabajo:** Intelligent Robotic Mobility Sistem for Cognitive Disabled Children
Nombre del congreso: Second International Congress on Domotics, Robotics and Teleassistance
Fecha de celebración: 2007
J. Minguez; L. Montesano; M. Dias; C. Canalís. "Actas del congreso LUGAR DE CELABRACION: Madrid, Spain".
- 34 Título del trabajo:** Machine learning challenges for developmental robotics
Nombre del congreso: Workshop on Robotics Challenges for Machine Learning, in NIPS
Fecha de celebración: 2007
M. Lopes; L. Montesano; F. Melo. "No hay. LUGAR DE CELABRACION: Vancouver, Canadá".
- 35 Título del trabajo:** Towards the adaptation of a robotic wheelchair for cognitive disabled children
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 09/10/2006
Luis Montesano; Javier Minguez; José Manuel Alcubierre; Luis Montano. ISBN 1-4244-0259-X
- 36 Título del trabajo:** Optimal filtering for partially observed point processes using trans-dimensional monte carlo
Nombre del congreso: IEEE International conference on acoustics, speech and signal processing
Fecha de celebración: 18/05/2006
Arnaud Doucet; Luis Montesano; Ajay Jasra. ISBN 1-4244-0728-1
- 37 Título del trabajo:** Autonomous motion generation for a robotic wheelchair
Nombre del congreso: IEEE International conference on robotics and automation
Fecha de celebración: 15/05/2006
Luis Montesano; Javier Mínguez; Luis Montano. ISBN 0-7803-9506-9
- 38 Título del trabajo:** Towards 3d metric-based scan matching algorithms for mobile robot displacement estimation
Nombre del congreso: IEEE International conference on robotics and automation
Tipo de participación: Participativo - Póster
Fecha de celebración: 15/05/2006
Lydia Biota; Luis Montesano; Javier Mínguez; Florent Lamiroux. "LUGAR DE CELABRACION: Orlando, EEUU".
- 39 Título del trabajo:** Optimal filtering of partially observed point processes
Nombre del congreso: , workshop on Recent advances in Monte Carlo based inference
Fecha de celebración: 2006
L. Montesano; A. Doucet; A. Jasra. "No hay LUGAR DE CELABRACION, Isaac Newton Institute for Mathematical Sciences".



- 40 Título del trabajo:** The importance of modeling dynamic environments to Improve Sensor-based Navigation..
Nombre del congreso: Workshop in Autonomous Sensor-based motion for complex robots in complex environments, IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
Fecha de celebración: 2006
L. Montesano; J. Minguez and L. Montano. "Actas del workshop LUGAR DE CELABRACION: Orlando, USA".
- 41 Título del trabajo:** Voice controlled intelligent wheelchair
Nombre del congreso: First International Congress on Domotics, Robotics and Teleassistance
Fecha de celebración: 10/11/2005
J.M. Alcubierre; J. Minguez; L. Montesano; L. Montano; O. Saz and E. Lleida. ISBN 84-88934-22-X
- 42 Título del trabajo:** Cooperative localization fusing vision-based bearing measurements and motion
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 02/08/2005
Luis Montesano; José Gaspar; José Santos-Victor; Luis Montano. ISBN 0-7803-9178-0
- 43 Título del trabajo:** Probabilistic scan matching for motion estimation in unstructured environments
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 02/08/2005
Luis Montesano; Javier Minguez; Luis Montano. ISBN 0-7803-9178-0
- 44 Título del trabajo:** Metric-based scan matching algorithms for mobile robot displacement estimation
Nombre del congreso: IEEE International conference on robotics and automation
Fecha de celebración: 18/04/2005
Javier Mínguez; Luis Montesano; Florent Lamiraux. ISBN 0-7803-8915-8
- 45 Título del trabajo:** Modeling the static and the dynamic parts of the environment to improve sensor-based navigation
Nombre del congreso: IEEE International conference on robotics and automation
Fecha de celebración: 18/04/2005
Luis Montesano; Javier Mínguez; Luis Montano. ISBN 0-7803-8915-8
- 46 Título del trabajo:** An Architecture for Sensor-Based Navigation in Realistic Scenarios i.e. Dynamic and Troublesome
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 28/09/2004
Javier Minguez; Luis Montesano; Luis Montano. ISBN 0-7803-8463-6
- 47 Título del trabajo:** Relative localization for pairs of robots based on unidentifiable moving features
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 28/09/2004
Luis Montesano; Wolfram Burgard; Luis Montano. ISBN 0-7803-8463-6
- 48 Título del trabajo:** Identification of moving objects by a team of robots based on kinematic information
Nombre del congreso: IEEE / RSJ Conference on intelligent robots and systems
Fecha de celebración: 27/10/2003
Luis Montesano; Luis Montano. ISBN 0-7803-7860-1



- 49 Título del trabajo:** Mirror systems and imitation learning REF. REVISTA/LIBRO: Proceedings European Conference on Machine Learning. CLAVE: CL
/AS (p.o. de firma): Manuel Lopes; Francisco Melo; Luis Montesano. 2009.

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

Comités científicos, técnicos y/o asesores

- 1 Título del comité:** Associate Editor IROS
Entidad de afiliación: IEEE
Fecha de inicio-fin: 2012 - 2015
- 2 Título del comité:** Comité de programa
Entidad de afiliación: IJCAI
Fecha de inicio: 2013
- 3 Título del comité:** Comité de programa
Entidad de afiliación: AI-Stats
Fecha de inicio: 2012
- 4 Título del comité:** Comité de programa
Entidad de afiliación: IEEE
Fecha de inicio: 2010
- 5 Título del comité:** Comité de programa
Entidad de afiliación: AAMAS
Fecha de inicio: 2007
- 6 Título del comité:** Comité de Programa
Entidad de afiliación: Robotics Science and Systems Foundation
Fecha de inicio: 2006

Organización de actividades de I+D+i

- 1 Título de la actividad:** Robotics Science and Systems, 2010
Tipo de actividad: Parte del comité organizador local **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Entidad convocante: Fundación RSS
Fecha de inicio: 2010
- 2 Título de la actividad:** Robot Learning Summer School, actividad del Comité del IEEE en Robótica y Aprendizaje Automático
Tipo de actividad: Organizador de la escuela de verano **Ámbito geográfico:** Robótica y aprendizaje
Entidad convocante: IEEE Technical Committee on Robot Learning
Fecha de inicio: 07/2009
- 3 Título de la actividad:** Active Learning in Robotics: Exploration, Curiosity and Interaction
Tipo de actividad: Workshop **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Entidad convocante: RSS 2013



Ciudad entidad convocante: Berlin, Alemania

Otros méritos

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

- 1** **Entidad de realización:** University of British Columbia
Ciudad entidad realización: Vancouver, Canadá
Fecha de inicio: 2007
Nombre del programa: Algoritmos de estimación Bayesiana con técnicas de Monte Carlo.
Objetivos de la estancia: Invitado/a

- 2** **Entidad de realización:** Instituto de Sis
Ciudad entidad realización: Lisboa, Portugal
Fecha de inicio: 2006
Nombre del programa: s y Robótica
Objetivos de la estancia: Contratado/a

- 3** **Entidad de realización:** Isaac Newton Institute, Cambridge University
Ciudad entidad realización: Cambridge,
Fecha de inicio: 2006
Nombre del programa: Invitado a participar en el Workshop on Monte Carlo Algorithms
Objetivos de la estancia: Invitado/a

- 4** **Entidad de realización:** University of British Columbia
Ciudad entidad realización: Vancouver, Canadá
Fecha de inicio: 2005
Nombre del programa: Algoritmos de estimación Bayesiana con técnicas de Monte Carlo.
Objetivos de la estancia: Doctorado/a

- 5** **Entidad de realización:** Instituto de Sis
Ciudad entidad realización: Lisboa, Portugal
Fecha de inicio: 2004
Nombre del programa: s y Robótica
Objetivos de la estancia: Doctorado/a

- 6** **Entidad de realización:** Universidad de Freiburg
Ciudad entidad realización: Freiburg, Alemania
Fecha de inicio: 2003
Nombre del programa: Desarrollo de algoritmos de estimación cooperativos para equipos de robots y de asociación de datos.
Objetivos de la estancia: Doctorado/a



Resumen de otros méritos

- 1 Descripción del mérito:** 3 Tramos de investigación reconocidos (2001-2006) y /2007-2012).
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de concesión: 18/11/2018
- 2 Descripción del mérito:** 1 Sexenio de transferencia
Fecha de concesión: 30/12/2016
- 3 Descripción del mérito:** Nominado al BCI Award 2013
Fecha de concesión: 10/06/2013
- 4 Descripción del mérito:** 1er Accésit del Premio a la mejor tesis en Robótica en 2006, Jornadas Automática.
- 5 Descripción del mérito:** Beca Marie Curie para la iniciación a la investigación, 2003.
- 6 Descripción del mérito:** Beca para la asistencia al Workshop on Monte Carlo Advances, 2006, Isaac Newton Instituto, Cambridge, UK.
- 7 Descripción del mérito:** Conferencias: International Conference on Robotics and Automation, International Conference on Intelligent Robots and Systems, Robotics: science and systems, International Joint Conference on Artificial Intelligence, International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems, , Uncertainty in Artificial Intelligence, International conference on Intelligent Autonomous Systems
- 8 Descripción del mérito:** Finalista del premio BCI Award 2013.
- 9 Descripción del mérito:** Miembro del grupo de Robótica, Percepción y Tiempo Real del I3A. Grupo consolidado reconocido por la DGA.
- 10 Descripción del mérito:** REVISOR DE:
- 11 Descripción del mérito:** Revistas: IEEE Transactions on Robotics, International Journal of Robotics Research, IEE Proc. Vision, Image & Signal Processing, Autonomous Robots,