

Parte A. DATOS PERSONALES		Fecha del CVA		21-09-2020
Nombre y apellidos	José Neira Parra			
DNI/NIE/pasaporte		Edad		
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	F-8887-2013		
	Código Orcid	0000-0003-0668-977X		

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Zaragoza			
Dpto./Centro	Depto. Informática e Ingeniería de Sistemas			
Dirección	María de Luna 1, Edificio Ada Byron, 50018 Zaragoza, SPAIN			
Teléfono	976761947	correo electrónico	jneira@unizar.es	
Categoría profesional	Catedrático de Universidad		Fecha inicio	07-12-2010
Espec. cód. UNESCO	120325, 120304			
Palabras clave	Robótica, Percepción, Visión por Computador			

A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniero De Sistemas y Computación	Universidad de Los Andes (Colombia)	1986
Doctor Ingeniero Informático	Universidad de Zaragoza	1993

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica (véanse instrucciones)

2016 JCR Science Edition:

Sexenios de investigación: 4	Último sexenio concedido: 2017
Citas totales: 2,860	Promedio de citas/año 2014/2019: 375
Indice h: 20	Publicaciones totales Q1: 17
Tesis doctorales dirigidas 2014-2019: 1	

Google Scholar: Total Since 2015

Citations	9006	3818
h-index	38	25
i10-index	63	40

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM (máximo 3500 caracteres, incluyendo espacios en blanco)

Catedrático de Univesidad en el departamento de Ingeniería de Sistemas e Informática, Universidad de Zaragoza, España. José ha publicado más de 120 libros, artículos y conferencias sobre el tema de robótica inteligente. Está en el top 5% de los investigadores más citados en robótica en todo el mundo. Según Google Scholar, su trabajo ha recibido más de 9000 citas.

José se ha desempeñado como editor asociado para IEEE Transactions on Robotics, y ha sido editor invitado de Robotics and Autonomous Systems, Journal of Field Robotics, Autonomous Robots y IEEE Transactions on Robotics. José ha participado

en la organización de muchos eventos científicos, incluyendo Robotics: Science and Systems (RSS), el IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), el IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), el International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI), y el Conference on Artificial Intelligence of the Association for the Advancement of Artificial Intelligence (AAAI).

José también participa como experto en la evaluación de los programas de Investigación e Innovación del FP7 y H2020 de la Comisión Europea, así como del programa del Consolider Grants del European Research Council.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones (10 más recientes)

Libros

1. Y. Mastuoka, H. Durrant-Whyte, J. Neira
Robotics: Science and Systems VI
The MIT Press, ISBN-13: 978-0-262-51681, September 2011
2. D. Ribas, P. Ridao, J. Neira
Underwater SLAM for Structured Environments Using an Imaging Sonar
Springer Tracts in Advanced Robotics, Vol. 65, 2010, ISBN: 978-3-642-14039-6

Artículos en revistas

1. B Bescos, C Cadena, J Neira
Empty Cities: a Dynamic-Object-Invariant Space for Visual SLAM
IEEE Transactions on Robotics, to appear, 2020
2. B Bescos, JM Fácil, J Civera, J Neira
DynaSLAM: Tracking, mapping, and inpainting in dynamic scenes
IEEE Robotics and Automation Letters 3 (4), 4076-4083, July 2018
3. ML Rodríguez-Arévalo, J Neira, JA Castellanos
On the Importance of Uncertainty Representation in Active SLAM
IEEE Transactions on Robotics 34 (3), 829-834, June 2018
4. Y Latif, G Huang, J Leonard, J Neira
Sparse optimization for robust and efficient loop closing
Robotics and Autonomous Systems 93, 13-26, July 2017
5. J Neira, D Lee, D Hsu
Special Issue on the 2015 Robotics: Science & Systems Conference
The International Journal of Robotics Research 35 (14), 1679-1680, December 2016
6. C Cadena, L Carlone, H Carrillo, Y Latif, D Scaramuzza, J Neira, I Reid, JJ Leonard
Past, present, and future of simultaneous localization and mapping: Toward the robust-perception age
IEEE Transactions on Robotics 32 (6), 1309-1332, December 2016
7. Y. Latif, C. Cadena and J. Neira
Robust Loop Closing Over time for Pose Graph SLAM
International Journal of Robotics Research, 32 (14) 1611-1626. December 2013
8. J.B. McDonald, M. Kaess, C. Cadena, J. Neira, J.J. Leonard
Real-time 6-DOF Multi-session Visual SLAM over Large Scale Environments
Robotics and Autonomous Systems, 61 (10), 1144-1158. October 2013
9. Cesar D. Cadena-Lerma, Dorian Gálvez-López, Juan D. Tardós, José Neira
Robust Place Recognition with Stereo Sequences
IEEE Transactions on Robotics, 28(4): 871-885, Aug 2012
10. C. Cadena, J. Neira
SLAM in $O(\log n)$ with the Combined Kalman - Information Filter
Robotics and Autonomous Systems, 58 (11), 1207-1219, 30 November 2010

C.2. Proyectos (8 más recientes)

Internacionales

1. **RAWSEEDS: Robotics Advancement through Web-Publishing of Sensorial and Elaborated Extensive Datasets**
Duración: 2006-2009
Entidad financiadora: European Union, FP6-045144
Coordinador: Matteo Matteucci (Politécnico Milano)
Inv. responsable: Juan D. Tardós (resp. Univ. Zaragoza)
2. **Real-Time Camera Localisation in Real Environments.**
Duración: 2005-2007
Entidad financiadora: Engineering and Physical Sciences Research Council (EPSRC Grant GR/T24685/01).
Investigador responsable:

3. **Pushing the theoretical and practical limits of advanced SLAM systems**
Duración: 2005-2007
Entidad financiadora: The Royal Society, Internacional Joint Project.
Investigador responsable: Ian Reid, Oxford Univ. y Juan D. Tardós, Univ. Zaragoza
4. **Multivehicle Exploration of Outdoor Unstructured Environments**
Entidad financiadora: STINT, Suecia, IG 2003-2060
Duración, desde: 2003 hasta: 2007
Investigador responsable KTH, Suecia: Bo Wahlberg UZ: Juan D. Tardós Solano

Nacionales

5. Integración de Modelos y Datos Para SLAM Activo Robusto en Entornos Altamente Dinámicos
Duración: 2020-2022
Entidad financiadora: DGI, Ministerio Ciencia y Tecnología, PID2019-108398GB-I00
Investigador responsable: José A. Castellanos
6. Exploración Robótica Activa en Entornos 3D Densos
Duración: 2016-2018
Entidad financiadora: DGI, Ministerio Ciencia y Tecnología, DPI2015-68905-P
Investigador responsable: José A. Castellanos
7. HL-SLAM - SLAM semántico y activo para sistemas heterogéneos en aplicaciones de larga duración
Duración: 2013-2015
Entidad financiadora: DGI, Ministerio Ciencia y Tecnología, DPI2012-3607
Investigador responsable: José A. Castellanos
8. SLAM Activo Mediante Sensores Cooperativos en Grandes Entornos
Duración: 2009-2012,
Entidad financiadora: DGI, Ministerio Ciencia y Tecnología, DPI2009-13710
Investigador responsable: José A. Castellanos
9. SLAM6DOF : Portable Simultaneous Localization and Mapping Systems for Large and Complex Environments
Duración: 2006-2009,
Entidad financiadora: DGI, Ministerio Ciencia y Tecnología, DPI2006-13578
Investigador responsable: **José Neira**

C.3. Contratos, méritos tecnológicos o de transferencia

C.4. Patentes

C.5 Estancias en Centros extranjeros

1. TEMA: Real-Time Camera Localisation in Real Environments
CENTRO: **University of Oxford**, LOCALIDAD: Oxford PAIS: Reino Unido
AÑO: 2006, DURACION: 4 semanas
2. TEMA: Real-Time Camera Localisation in Real Environments
CENTRO: **Imperial College London**, LOCALIDAD: Londres PAIS: Reino Unido
AÑO: 2006, DURACION: 4 semanas
3. TEMA: Data Association for Stochastic Mapping
CENTRO: **Massachusetts Institute of Technology**, LOCALIDAD: Boston PAIS: USA
AÑO: 2000, DURACION: 12 semanas
4. TEMA: Concurrent Mapping and Localization: Algorithms and Experiments
CENTRO: **Massachusetts Institute of Technology**, LOCALIDAD: Boston PAIS: USA
AÑO: 2001, DURACION: 4 semanas
5. TEMA: Robust Mapping and Localization in Indoor Environments using Sonar Data.
CENTRO: **Massachusetts Institute of Technology**, LOCALIDAD: Boston PAIS: USA
AÑO: 2001, DURACION: 4 semanas

C.6 Tesis doctorales dirigidas

1. **Berta Bescós**, Robustly Tracking and Mapping Dynamic Scenes, Universidad de Zaragoza, fecha prevista Noviembre 2020

2. **Yasir Latif**, Towards Lifelong SLAM: Robust Loop Closure Detection and Verification Over Time, Universidad de Zaragoza, Octubre 2014
3. **César Cadena Lerma**, Efficient Simultaneous Localisation And Mapping in Large and Complex Environments, Universidad de Zaragoza, Septiembre 2011
4. **Lina Paz Pérez**, Divide and Conquer: EKF SLAM in $O(n)$, Universidad de Zaragoza, Noviembre 2008
5. **David Ribas Romagó**, Underwater SLAM for Structured Environments Using an Imaging Sonar, Universidad de Girona, Septiembre 2008
6. **Diego Ortín Trasobares**, Automated Model Acquisition using Laser and Vision, Universidad de Zaragoza, Enero 2005

C.7 Cargos académicos

1. Coordinador del Master of Engineering Program in Robotics, Graphics and Computer Vision, Escuela de Ingeniería y Arquitectura, Universidad de Zaragoza. Desde Julio 2020.
2. Subdirector de Relaciones Internacionales, Escuela de Ingeniería y Arquitectura, Universidad de Zaragoza. Julio 2011 a Junio 2018.

C.8 Comités editoriales y comités de programa

Revistas

1. Editor invitado, International Journal of Robotics Research, Selected papers RSS, 2015
2. Editor asociado, IEEE Transactions on Robotics, June 2008 to June 2012.
3. Editor invitado, IEEE Transactions on Robotics, Special Issue on Visual SLAM, 2008.
4. Editor invitado, Journal of Field Robotics, Special Issue on Visual Mapping and Navigation Outdoors, 2009.
5. Editor invitado, Robotics and Autonomous Systems, Special Issue Inside Data Association, 2008.
6. Editor invitado, Autonomous Robots, Selected papers from Robotics: Science and Systems, 2008

Comités Técnicos de Evaluación

1. Consolidator Grant panel, European Research Council (Systems and Communication Engineering, PE7), 2016, 2017, 2018, 2019, 2020.
2. Expert Evaluator, FP7 and H2020 EU Framework Programme for Research and Technology Development, (ICT: Information and Communication Technologies, 2.1 Cognitive Systems and Robotics), 2008, 2009, 2010, 2011, 2012, 2013, 2014, 2015, 2016, 2017, 2018, 2019, 2020.

Conferencias

1. **Conference of the American Association for Artificial Intelligence (AAAI)**, Member, Program Committee, Special Track on Robotics, 2012, 2013, Member, Senior Program Committee, 2011
2. **International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI)**, Member, Program Committee, Special Track on Robotics, 2013, Member, Program Committee, 2009.
3. **Robotics: Science and Systems Conference**, Organizer, 2010, Area chair, 2008, 2009, 2015, Member, Program Committee, 2005, 2006, 2007, 2010, 2011 and 2012.
4. **IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)**, Editor, 2013, 2014, 2015, Associate Editor at Large, 2011, 2012, Associate Editor, 2007, 2008.
5. **IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)**, Associate Editor at Large, 2011, 2012, 2013.

C.9 Conferencias invitadas (últimas 8)

1. *20 Years of Simultaneous Localization and Mapping, 12th IFAC WROCO/CAMS Plenary Talk, Daejeon, South Korea, September 2019*

2. *Visual SLAM from Scratch, RVSS Summer School, Kioloa, Australia, February 2019*
3. *Past, Present and Future of Place Recognition in SLAM, ONERA Paris, June 2018*
4. *Robust Place Recognition using Cameras, Robotics Group, Technical University of Munich, Germany, January 11, 2017*
5. *Robust Place Recognition over Time, Computer Vision Group, The University of Bristol, UK, December 16, 2016*
6. *The Chimera of Robust Place Recognition, RSS 2016 Workshop on Visual Place Recognition: What is it Good For?, The University of Michigan, Ann Arbor, USA, June 19, 2016*
7. *Have I been here before? Robust Place Recognition over Time, RSS 2015 area Chair Workshop, Rutgers University, New Brunswick, USA, March 27, 2015*
8. *How a robot can find its way using a Camera, invited talk, Robotics Research Group, University of Yamaguchi, Yamaguchi-Ube, Japan, November 26, 2014*