



Ana Cristina Murillo Arnal

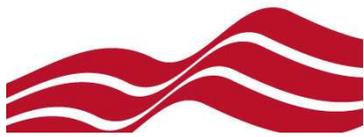
Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 02/09/2024

v 1.4.3

46960a592992b40e417ee5c0fed4fd99

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

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.

Número de Sexenios de Investigación: 3 (tramos 2004-2009, 2010-2015 y 2016-2021)

Tesis doctorales dirigidas: 5 finalizadas (4 después de 2015), 6 en curso.

También se han dirigido más de 50 trabajos fin de estudios (entre PFC, TFG y TFM).

Citas totales: 2336. Citas por año (2019-2023): 98, 118, 203, 291, 450

Índice h: 26

Nota: información de citas obtenida de google scholar (consultado 14-4-2024): <https://scholar.google.es/citations?hl=en&user=qQqjAilAAAAJ>



Ana Cristina Murillo Arnal

Apellidos: **Murillo Arnal**
 Nombre: **Ana Cristina**
 DNI: **██████████**
 ORCID: **0000-0002-7580-9037**
 ScopusID: **10040627500**
 Fecha de nacimiento:
 Sexo:
 Teléfono fijo: **976762867**
 Correo electrónico: **acm@unizar.es**
 Página web personal: **https://webdiis.unizar.es/~anacris**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Dept. 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: Escuela de Ingeniería y Arquitectura
Categoría profesional: Prof. Titular Univ.
Fecha de inicio: 24/06/2019
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Primaria (Cód. Unesco): 120304 - Inteligencia artificial; 220990 - Tratamiento digital. Imágenes; 331101 - Tecnología de la automatización

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
Universidad de Zaragoza	Coordinador del area de ISA	25/06/2020

Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Coordinador del area de ISA **Dirección y gestión (Sí/No):** Sí
Fecha de inicio: 25/06/2020 **Duración:** 2 años
Funciones desempeñadas: El área de ISA en la Universidad de Zaragoza esta formada por unos 30 profesores, que imparten más de 5000 horas de clase al año en varias titulaciones y campus de la Universidad de Zaragoza. El coordinador de área es responsable de asignar y gestionar la impartición de toda esta docencia, nombrar tribunales de evaluación relativos al area (de trabajos fin de grado, de comisiones de selección, etc ...) así como de la gestión de concursos de nuevo profesorado (desde la solicitud hasta la realización de la convocatoria), incluyendo bajas, sustituciones y todas las incidencias que tengan relación con profesorado o asignaturas del área. Este puesto es parte esencial en la organización del departamento, ya que la dirección del departamento delega las tareas descritas en este cargo, que forma parte de las comisiones docentes del departamento.
Ámbito actividad de dirección y/o gestión: Universitaria



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 en Informática
Ciudad entidad titulación: Zaragoza, España
Entidad de titulación: Universidad de Zaragoza
Fecha de titulación: 19/09/2003

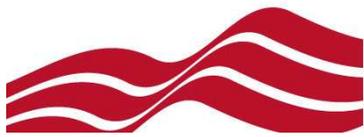
Doctorados

Programa de doctorado: Ingeniería de sistemas e informática
Entidad de titulación: Universidad de Zaragoza
Ciudad entidad titulación: Zaragoza, España
Fecha de titulación: 30/10/2008
Doctorado Europeo: Sí
Título de la tesis: Visual Localization for Robotics: metric, topological and higher abstraction levels
Director/a de tesis: Carlos Sagues - Jose J. Guerrero
Calificación obtenida: Sobresaliente Cum Laude
Mención de calidad: Sí

Actividad docente

Formación académica impartida

- Nombre de la asignatura/curso:** Professional Internships 1
Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer
Fecha de inicio: 01/09/2023 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Professional Internships 2
Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer
Fecha de inicio: 01/09/2023 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Professional Internships 3
Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer



Fecha de inicio: 01/09/2023

Fecha de finalización: 31/08/2024

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

4 Nombre de la asignatura/curso: Trabajo Fin de Máster

Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer

Fecha de inicio: 01/09/2023

Fecha de finalización: 31/08/2024

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

5 Nombre de la asignatura/curso: Inteligencia artificial

Titulación universitaria: Programa conjunto en Matemáticas-Ingeniería Informática

Fecha de inicio: 15/09/2022

Fecha de finalización: 31/08/2024

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

6 Nombre de la asignatura/curso: Machine Learning

Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 31/08/2024

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

7 Nombre de la asignatura/curso: Research Seminars

Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 31/08/2024

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

8 Nombre de la asignatura/curso: Inteligencia artificial

Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática

Fecha de inicio: 20/09/2021

Fecha de finalización: 19/09/2022

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

9 Nombre de la asignatura/curso: Machine Learning

Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador/Robotics, Graphics and Computer V

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 19/09/2022

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

10 Nombre de la asignatura/curso: Research Seminars

Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador/Robotics, Graphics and Computer V

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 19/09/2022

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

11 Nombre de la asignatura/curso: Research and Innovation Tools and Activities

Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador/Robotics, Graphics and Computer V

Fecha de inicio: 14/09/2020

Fecha de finalización: 19/09/2022

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza



- 12** **Nombre de la asignatura/curso:** Robótica
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 19/09/2022
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 13** **Nombre de la asignatura/curso:** Research and Innovation Tools and Activities
Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer
Fecha de inicio: 14/09/2020 **Fecha de finalización:** 19/09/2021
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 14** **Nombre de la asignatura/curso:** Percepción y visión por computador
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Biomédica
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 19/09/2021
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 15** **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de control
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería de Tecnologías Industriales
Fecha de inicio: 16/09/2019 **Fecha de finalización:** 13/09/2020
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 16** **Nombre de la asignatura/curso:** Machine learning for Big Data
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 18/09/2017 **Fecha de finalización:** 13/09/2020
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 17** **Nombre de la asignatura/curso:** Robots autónomos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 13/09/2020
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 18** **Nombre de la asignatura/curso:** Robótica industrial
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 19/09/2016 **Fecha de finalización:** 16/09/2018
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 19** **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas empotrados ubicuos
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 19/09/2016 **Fecha de finalización:** 16/09/2018
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 20** **Nombre de la asignatura/curso:** Representación gráfica del patrimonio
Titulación universitaria: Graduado en Estudios en Arquitectura
Fecha de inicio: 19/09/2016 **Fecha de finalización:** 17/09/2017
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 21** **Nombre de la asignatura/curso:** Visión y robótica
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 17/09/2017
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza



- 22** **Nombre de la asignatura/curso:** Simulación de sistemas dinámicos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 18/09/2016
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 23** **Nombre de la asignatura/curso:** Introduction to Computer Science
Titulación universitaria: SCHOOL OF ENGINEERING
Fecha de inicio: 01/10/2013 **Fecha de finalización:** 28/09/2014
Entidad de realización: University of California, San Diego (UCSD). EEUU
- 24** **Nombre de la asignatura/curso:** INFORMATICA INDUSTRIAL
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 25** **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 26** **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 27** **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 28** **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE TIEMPO REAL
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 29** **Nombre de la asignatura/curso:** TICIB-Percepción y visión por computador
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería biomédica
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 30** **Nombre de la asignatura/curso:** Robótica de servicio
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 20/09/2010 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 31** **Nombre de la asignatura/curso:** Robótica de servicio
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza



- 32** **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS AUTOMATICOS
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 33** **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS AUTOMATICOS
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 20/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

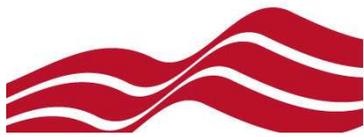
Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Análisis de accesibilidad y gestión de cruces de carreteras mediante vision por computador
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Giménez Garcés, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Óscar Gómez Ortego
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 07/02/2024
- 2** **Título del trabajo:** NeRF-based 3D object reconstruction with a wearable system for the generation of virtual environments
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Paniagua Muro, Carmen
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Lidia Sánchez Olalla
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 07/02/2024
- 3** **Título del trabajo:** Efficient scene understanding from video data.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Murillo, A.C; Montesano del Campo, Luis
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Sabater Bailón
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 03/07/2023
Doctorado Europeo: Sí
Mención de calidad: Sí
- 4** **Título del trabajo:** Analysis of linearization methods for Bayesian Deep Learning
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: Carlos Plou Izquierdo
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 23/06/2023
- 5** **Título del trabajo:** Análisis de escenas en entornos submarinos con cámara monocular
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad



Alumno/a: César Borja Moreno
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 21/06/2023

- 6 Título del trabajo:** Desarrollo de una herramienta educativa de simulación para robótica móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Montano Gella, Luis Enrique
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Martínez Rodríguez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/02/2022
- 7 Título del trabajo:** Deep learning based semantic segmentation on hyperspectral data
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Murillo, A.C.
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pilar Vidal Aguilar
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 10/02/2022
- 8 Título del trabajo:** Semantic Segmentation for Real-World Applications
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Murillo, A.C.; Montesano del Campo, Luis
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Íñigo Alonso Ruiz
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 14/07/2021
Doctorado Europeo: Sí
Mención de calidad: Sí
- 9 Título del trabajo:** Reconocimiento visual de imágenes de endoscopia con deep learning
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Murillo, A. C.; Riazuelo Latas, Luis Miguel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Clara Tomasini
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 08/07/2021
- 10 Título del trabajo:** Control de aforos mediante sistemas multi-cámara
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Francisco Morés Abad
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 07/07/2021
- 11 Título del trabajo:** Segmentación automática de video de endoscopias
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Alonso Ruiz, Íñigo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Cristina Oriol García
Calificación obtenida: Sobresaliente



Fecha de defensa: 07/07/2021

- 12 Título del trabajo:** Reidentificación automática de personas en sistemas multi-cámara
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Casao Martínez, Sara
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Celia López García
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 12/02/2021
- 13 Título del trabajo:** Asistente para la automatización de tareas en Apps de plataformas móviles aplicado a videojuegos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Victoria Perera Canales
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 17/12/2020
- 14 Título del trabajo:** Deep reinforcement learning para tareas de ensamblaje
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Alejandro Rituerto Sin
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto García Hernández
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 16/12/2020
- 15 Título del trabajo:** Aprendizaje automático para conducción autónoma
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: Beatriz Salvador Ramos
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 16/12/2020
- 16 Título del trabajo:** Métodos para mejorar la eficiencia de modelos de deep learning para reconocimiento visual y su uso en plataformas de bajo consumo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Pablo Azagra Millán
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pilar Salvo Ibáñez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 16/12/2020
- 17 Título del trabajo:** Reconocimiento de actividades con cámaras de eventos basado en técnicas de Deep Learning
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Alonso Ruiz, Íñigo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Joaquín González Oller
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 06/10/2020



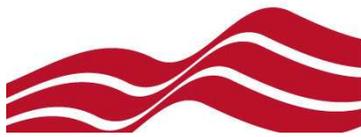
- 18** **Título del trabajo:** Extracción de características en imágenes de procedimientos médicos con técnicas de deep learning
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Murillo, A.C.
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Óscar León Barbed Pérez
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 24/09/2020
- 19** **Título del trabajo:** Aprendizaje automático para reconocimiento de platos en una cocina inteligente
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Ana Belén Cambra Linés
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Francés Rubio
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/09/2020
- 20** **Título del trabajo:** Reconocimiento de objetos en entornos comerciales con conjuntos de entrenamiento pequeños y etiquetado semi-automático
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Miguel Ángel Beriain Navajas
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alonso Muñoz García
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/09/2020
- 21** **Título del trabajo:** Desarrollo e implementación de un sistema basado en redes neuronales para la detección de elementos voluminosos en una línea de separación de residuos para una planta de Ecoembes
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Rosa Castellón Lacasa
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Antonio Velarte Irazo
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 10/07/2020
- 22** **Título del trabajo:** Learning from human-robot interaction
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Murillo, A.C.; Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Azagra Millán
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 15/06/2020
Doctorado Europeo: Sí
Mención de calidad: Sí
- 23** **Título del trabajo:** Aplicación de realidad virtual para mostrar datos de monitorización en 3D capturados en entornos reales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Mosteo Chagoyen, Alejandro
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Beatriz Salvador Ramos



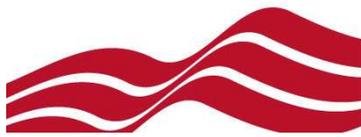
Calificación obtenida: Notable

Fecha de defensa: 13/09/2019

- 24** **Título del trabajo:** Diseño e implementación de un sistema de visión por computador aplicado a la agricultura de precisión y su integración en un ecosistema IoT
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Renancio Artal, Guillermo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Sergio Barriendos Pérez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/09/2019
- 25** **Título del trabajo:** Sistemas de aprendizaje automático eficientes para reconocimiento visual en dispositivos embebidos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pilar Salvo Ibáñez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/09/2019
- 26** **Título del trabajo:** Análisis de correlatos motores en entornos de realidad virtual
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Pablo Urcola Irache
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Irene Sánchez Montejo
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 10/09/2019
- 27** **Título del trabajo:** Guiado de drones basado en reconocimiento de gestos con técnicas de Deep Learning
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Óscar León Barbed Pérez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 18/12/2018
- 28** **Título del trabajo:** Aplicación de realidad aumentada para los objetos de un museo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alfonso Delgado Velloso
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/12/2018
- 29** **Título del trabajo:** Diseño y desarrollo de un robot educativo modular
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Martín Nuez, Luis Antonio
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diana Blas Bretín
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 11/12/2018



- 30** **Título del trabajo:** Construcción de un mapa incluyendo objetos reconocidos desde un robot basado en Raspberry Pi
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Tardioli, Danilo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Victor José Moya Raso
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 12/07/2018
- 31** **Título del trabajo:** Seguimiento de múltiples objetos en un sistema multi-cámara
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Montijano Muñoz, Eduardo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Abel Naya Forcano
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 12/07/2018
- 32** **Título del trabajo:** Metodología de aproximación a una percepción cromática análoga entre el medio físico y digital
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Palos Mateo, Fernando
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Dario Sanchez Salvador
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 10/07/2018
- 33** **Título del trabajo:** Navegación visual controlada desde unas gafas de realidad aumentada
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Mosteo Chagoyen, Alejandro
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Christian Garcia Artero
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 16/02/2018
- 34** **Título del trabajo:** Caracterización de sensores RGB-d para aplicaciones de metrología industrial
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Montijano Muñoz, Eduardo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diego Lahuerta Bordonada
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 15/02/2018
- 35** **Título del trabajo:** Segmentación semántica con modelos de deep learning y etiquetados no densos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Ana Belén Cambra Linés
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Íñigo Alonso Ruiz
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 14/02/2018



- 36** **Título del trabajo:** Scene understanding for interactive applications.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Murillo, A.C.; Muñoz Orbañanos, Adolfo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ana Belén Cambra Linés
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 05/02/2018
Mención de calidad: Sí
- 37** **Título del trabajo:** Evaluación de plataformas de bajo coste para construir un sistema de video-vigilancia
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Andres Galindo
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/12/2017
- 38** **Título del trabajo:** Diseño, programación e integración de un robot autónomo en un festival de danza y nuevos medios
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Riazuelo Latas, Luis Miguel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Paula Abad Liso
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 13/09/2017
- 39** **Título del trabajo:** Aceleradores hardware para visión por computador
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Suárez Gracia, Darío
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Álvarez Aldea
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 10/07/2017
- 40** **Título del trabajo:** Safety-Critical Platooning Function Based on Wireless Communication Using Cooperative
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ana Lasheras Mas
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 07/07/2017
- 41** **Título del trabajo:** Monitorización de pacientes utilizando un sistema multi-cámara
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Montijano Muñoz, Eduardo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Rosa Castellón Lacasa
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/02/2017
- 42** **Título del trabajo:** Reconocimiento y seguimiento de personas mediante un sensor RGB-d en una plataforma robótica móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado



Codirector/a tesis: Riazuelo Latas, Luis Miguel

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Zilia Muñoz Marzo

Calificación obtenida: Matrícula de honor

Fecha de defensa: 15/12/2016

Tipo de entidad: Universidad

43 Título del trabajo: Reconocimiento de objetos en Android para aplicaciones de asistencia

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado

Codirector/a tesis: Suárez Gracia, Darío

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Alejandro Márquez Ferrer

Calificación obtenida: Notable

Fecha de defensa: 14/12/2016

Tipo de entidad: Universidad

44 Título del trabajo: Diseño e implementación en fábrica de un sistema OCR de bajo coste para la lectura de códigos numéricos en cristales de encimeras de inducción

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster

Codirector/a tesis: Urrutia Angos, David

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Sergio Frauca Roca

Calificación obtenida: Sobresaliente

Fecha de defensa: 06/10/2016

Tipo de entidad: Universidad

45 Título del trabajo: Sistema interactivo de identificación de usuarios mediante reconocimiento facial

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Cristina Pascual Navarro

Calificación obtenida: Matrícula de honor

Fecha de defensa: 08/07/2016

Tipo de entidad: Universidad

46 Título del trabajo: Modeling the environment with egocentric vision systems

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: Murillo, A.C.; Guerrero Campo, José Jesús

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Alejandro Rituerto Sin

Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude

Fecha de defensa: 21/11/2014

Doctorado Europeo: Sí

Mención de calidad: Sí

Tipo de entidad: Universidad

47 Título del trabajo: Técnicas de segmentación y "tracking" aplicadas a vídeo vigilancia

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Codirector/a tesis: Montesano del Campo, Luis

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Alicia Sanjuan Jiménez

Calificación obtenida: Matrícula de honor

Fecha de defensa: 23/09/2014

Tipo de entidad: Universidad

48 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: Montesano del Campo, Luis



Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Pablo Azagra Millán
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 14/05/2014

Tipo de entidad: Universidad

49 Título del trabajo: Evaluación y optimización del proceso de reconocimiento de objetos con sensores de visión y profundidad

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Montijano Muñoz, Eduardo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Alberto Sánchez Romero
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 20/12/2013

Tipo de entidad: Universidad

50 Título del trabajo: Reconocimiento robusto de texto en imágenes de dispositivos móviles

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Ana Belén Cambra Linés
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 26/09/2013

Tipo de entidad: Universidad

51 Título del trabajo: Desarrollo de un cuadricoptero operado por ROS

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Iván Monzón Catalán
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 20/09/2013

Tipo de entidad: Universidad

52 Título del trabajo: Aplicación de reconocimiento en móviles para asistencia a usuarios con problemas de visión

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Tardioli, Danilo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Juan París Carceller
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 17/09/2013

Tipo de entidad: Universidad

53 Título del trabajo: Visión por computador en dispositivos móviles para realidad aumentada

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Alfonso Escriche Martínez
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 16/09/2013

Tipo de entidad: Universidad

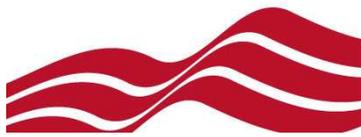
54 Título del trabajo: Brazo robotizado controlado mediante sensores de visión integrado sobre un robot móvil

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Mosteo Chagoyen, Alejandro
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Alumno/a: Pierre Herman
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 22/03/2013

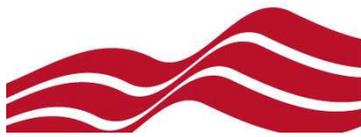
Tipo de entidad: Universidad



- 55** **Título del trabajo:** Interfaz gestual para el control de un robot humanoide con una cámara RGB-D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Parrilla Bel
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 14/12/2012
- 56** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de seguimiento de usuarios con iphone para visualizarlos en un modelo 3D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Pérez Lahera
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 24/09/2012
- 57** **Título del trabajo:** Reconocimiento de objetos en 3D utilizando sensores de visión y profundidad de bajo coste
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Bueno Monge
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/05/2012
- 58** **Título del trabajo:** Plataforma para guías turísticas virtuales basadas en teléfonos móviles
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Jose Molinero Homo
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 15/03/2012
- 59** **Título del trabajo:** Guía turística de monumentos basada en reconocimiento visual con un móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Tardioli , Danilo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Arroyo Espallargas
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 02/03/2012
- 60** **Título del trabajo:** AUGMENTED INDOOR HYBRID MAPS USING CATADIOPTRIC IMAGES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Jose Jesús Guerrero Campo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Rituerto Sin
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 20/09/2011
- 61** **Título del trabajo:** Interpretación de carteles con la cámara de un móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ana Belén Cambra Linés
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 05/05/2011



- 62** **Título del trabajo:** Reconocimiento automático de áreas de interés en secuencias de interiores
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Rituerto Sin
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 09/03/2011
- 63** **Título del trabajo:** Robótica móvil con robots Lego Mindstorms
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Montano Gella, Luis Enrique
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Pellicer Martín
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 15/12/2010
- 64** **Título del trabajo:** INSPECCIÓN DE PIEZAS INDUSTRIALES MULTI-MATERIALES CON TOMOGRAFÍA COMPUTERIZADA INDUSTRIAL
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Cristian Piedrafita Muñoz
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 09/07/2010
- 65** **Título del trabajo:** ORGANIZACIÓN AUTOMÁTICA Y BÚSQUEDA EFICIENTE DE IMÁGENES OMNIDIRECCIONALES PARA LOCALIZACIÓN EN EXTERIORES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Guerrero Campo, Jose Jesus
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pedro Manuel Campos Bernal
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/05/2010
- 66** **Título del trabajo:** RECONOCIMIENTO VISUAL CON PLATAFORMA IPHONE: UN TRADUCTOR DE JAPONÉS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jose Antonio Herrero Moriana
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 09/03/2010
- 67** **Título del trabajo:** Navegacion Jerarquica y Localizacion de Objetos Basada en Vision
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Carlos Sagüés
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Abad Rubio
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/09/2008
- 68** **Título del trabajo:** Construcción de mapas topológicos y localización de robots móviles mediante visión omnidireccional
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera



Codirector/a tesis: Jose Jesus Guerrero

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Diego Viu Dominguez

Calificación obtenida: MH

Fecha de defensa: 20/12/2007

Tipo de entidad: Universidad

69 Título del trabajo: Estudio, evaluación y desarrollo de métodos de visión por computador para reconocimiento de edificios

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Codirector/a tesis: José Jesús Guerrero Campo

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Alumno/a: Oscar J. Calderón Nevot

Calificación obtenida: Notable

Fecha de defensa: 04/07/2007

Tipo de entidad: Universidad

Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

- 1 Nombre del grupo:** Grupo de ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL / ROBÓTICA, VISIÓN POR COMPUTADOR E INTELIGENCIA ARTIFICIAL

Ciudad de radicación: Aragón, España

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

Explicación narrativa: Pertezco a este grupo de investigación reconocido por el gobierno de Aragón desde que inicie mi carrera investigadora predoctoral en 2004, donde he participado en numerosos proyectos y actividades, formativas, investigadoras y de divulgación. Desde la última convocatoria, inicio de 2023, soy co-IP de este grupo de investigación y el proyecto de investigación regional asociado (T45_23R: Robótica, Visión por computador e Inteligencia Artificial). El grupo cuenta actualmente con mas de 60 investigadores (27 doctores estables y mas de 30 estudiantes de doctorado). Como co-IP coordino y gestiono las actividades comunes, incluyendo por ejemplo divulgación o actividades de formación de los estudiantes pre-doctorales, y el proyecto de investigación regional, además de liderar la investigación en la línea de investigación mencionada.

Fecha de inicio: 01/01/2023
- 2 Nombre del grupo:** grupo de docencia - desarrollo del Master Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador

Ciudad de radicación: Aragón, España

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

Explicación narrativa: Se formó parte del grupo docente que lideró el diseño e implantación de un nuevo Master Universitario. Se imparte completamente en inglés, actualmente está en vigor, en su cuarta edición, siendo uno de los programas de Máster con más éxito en la Universidad de Zaragoza. Primero se lideró la propuesta del nuevo estudio junto con un grupo de trabajo de 5 personas, y luego se formó parte de la "Comisión encargada de la elaboración de la memoria de verificación del Máster Universitario en Robotics, Graphics and Computer Vision".

Fecha de inicio: 10/07/2018
- 3 Nombre del grupo:** Laboratorio de Visión por Computador y Aprendizaje automático

Ciudad de radicación: Aragón, España

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

Explicación narrativa: Desde hace más de 6 años dirijo un equipo de investigadores, dentro del grupo de robótica (ROPERT), en la línea de visión por computador y aprendizaje automático, coordinando y gestionando varios proyectos de investigación nacionales, paquetes de trabajo de proyectos internacionales, y supervisando



estudiantes de grado, master y pre-doctorales. El primer proyecto competitivo nacional donde soy IP se inicio el 1/1/2018, aunque el liderazgo de equipos de investigación comenzó mucho antes, como se puede ver en los resultados de trabajos supervisados en épocas anteriores, pero por el tipo de puesto ocupado la Universidad no se permitía ser IP en muchas convocatorias. También he sido IP en otros 3 proyectos nacionales, además de en 12 contratos de investigación con empresas en España y en Estados Unidos. Muchos de los investigadores supervisados están/han estado contratados a cargo de proyectos de investigación o contratos de transferencia conseguidos (4 predoctorales contratados a cargo de proyectos y numerosos estudiantes de master o de prácticas), o son recipientes de contratos de formación competitivos (3 estudiantes pre-doctorales en la convocatoria competitiva de Aragón, "pre-doctorales DGA", y 1 estudiante con contrato FPI asociado a un proyecto del cual soy IP).

Fecha de inicio: 01/01/2018

4 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

1 Nombre del proyecto: Aragón EDIH / Aragón European Digital Innovation Hub

Ámbito geográfico: Unión Europea

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Ignacio Garcés Gregorio; Otri Otri

Nº de investigadores/as: 33

Entidad/es financiadora/s:

EUROPEAN COMMISSION

Fecha de inicio-fin: 01/01/2023 - 31/12/2025

Duración: 3 años

Cuantía total: 1.423.314 €

2 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,...): Luis Enrique Montano Gella; Ana Cristina Murillo Arnal

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 €

3 Nombre del proyecto: PID2021-125514NB-I00: Mejoras en comprensión automática de escenas mediante modalidades múltiples de sensores y percepción activa

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal; Eduardo Montijano Muñoz

Nº de investigadores/as: 4

**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:** 113.135 €

Explicación narrativa: Convocatoria competitiva nacional. Como Co-IP, he participado en la gestión y en la mayoría de las tareas de investigación. En el marco de este proyecto, co-dirijo 2 tesis que terminaran durante el proyecto y otras dos que terminaran más tarde. Colaboraciones realizadas con Universidad de Stanford, con resultados ya publicados en revista y congresos de primer nivel internacional, además de una estancia de investigación realizada a dichos laboratorio.

- 4 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 €

- 5 Nombre del proyecto:** FCT-22-18344: XV Semana de la Ingeniería y Arquitectura: Digitalización, Desarrollo e Innovación Social e Industrial Sostenible

Ámbito geográfico: Nacional**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Raquel Trillo Lado; Luis Vicente Borrueal**Nº de investigadores/as:** 30**Entidad/es financiadora/s:**

FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA

OTROS INGRESOS

Fecha de inicio-fin: 01/09/2023 - 30/08/2024**Duración:** 11 meses - 30 días**Cuantía total:** 12.000 €

- 6 Nombre del proyecto:** JIUZ2022-IAR-06: Evaluación de técnicas de visión por computador en procedimientos endobronquiales diagnósticos y terapéuticos

Ámbito geográfico: Otros**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Miguel Riazuelo Latas**Nº de investigadores/as:** 6**Entidad/es financiadora/s:**

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

Fecha de inicio-fin: 31/03/2023 - 30/03/2024**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 2.000 €

- 7 Nombre del proyecto:** TRANSFORMACION TECNOLOGICA DEL SECTOR DE VALORIZACIÓN DE RESIDUOS PARA IMPULSAR UNA ECONOMÍA CIRCULAR EFECTIVA EN LA INDUSTRIA ESPAÑOLA-SEPARA

Ámbito geográfico: Nacional



Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

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

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

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

ATRIA INNOVATION, S.L.

Fecha de inicio-fin: 01/09/2021 - 31/12/2023

Duración: 2 años - 4 meses

Cuantía total: 162.109,75 €

Explicación narrativa: Convocatoria competitiva nacional en la que la universidad participa como colaborador de una de las empresas (ATRIA) del consorcio (Programa Misiones – CDTI > Misión Nº 4, Impulsar a la industria española en la revolución industrial del siglo XXI.). En esta colaboración, en tareas de automatización de la industria del reciclado, se está dirigiendo una tesis doctoral y se dirigió una tesis fin de Master. Los resultados obtenidos se han recopilado en dos artículos ya publicados y dos más que se encuentran en revisión. Como uno de los objetivos principales, se ha publicado un conjunto de datos reales adquiridos en entornos de reciclado reales, junto con un repositorio de código abierto.

8 Nombre del proyecto: EndoMapper / Real-time mapping from endoscopic video (H2020 G.A. no. 863146)

Ámbito geográfico: Unión Europea

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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: 21

Entidad/es financiadora/s:

UNION EUROPEA

Fecha de inicio-fin: 01/12/2019 - 30/11/2023

Duración: 4 años

Cuantía total: 1.439.125 €

Explicación narrativa: Convocatoria competitiva EU. En el marco de este proyecto, co-dirijo 2 tesis doctorales que terminarán después del proyecto. Como parte del trabajo en estas dos tesis doctorales, he participado en colaboraciones con Imperial College (partner del proyecto) y con EPFL, con resultados ya publicados con ambos en congresos de primer nivel internacional. Dentro del equipo investigador de este proyecto, participé activamente en la propuesta del proyecto, y lidero y gestiono el paquete de trabajo sobre Aprendizaje Automático y Comprensión de escenas de endoscopia, y he participado en la realización y publicación de: Datos, repositorios de código y varias publicaciones en revistas y congresos de impacto internacional, además de la supervisión de estudiantes de doctorado y varios estudiantes de grado/master.

9 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: 53

Entidad/es financiadora/s:

GOBIERNO DE ARAGÓN

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

Duración: 3 años

Cuantía total: 27.262 €

10 Nombre del proyecto: DISCERNERS / Distributed high-level scene reasoning with teams of heterogeneous robots

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Grado de contribución: Investigador/a

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Eduardo Montijano Muñoz



Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

OFFICE OF NAVAL RESEARCH

Fecha de inicio-fin: 25/01/2019 - 24/01/2022

Duración: 3 años

Cuantía total: 157.073,51 €

Explicación narrativa: Convocatoria competitiva Internacional (USA). En el marco de este proyecto, co-dirijo 2 tesis que terminaran después del proyecto, en las cuales hemos obtenido varios resultados relevantes publicados en revistas y congresos de gran impacto internacional. Algunos de estos resultados han sido realizados en colaboraciones con TU Delft (partner del proyecto).

11 Nombre del proyecto: PGC2018-098817-A-I00: ANÁLISIS MULTIMODAL DE ESCENAS PARA APLICACIONES DE MONITORIZACIÓN

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

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

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

Nº de investigadores/as: 2

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: 49.731 €

Explicación narrativa: Convocatoria competitiva nacional. La evaluación final del proyecto recibió la calificación: MUY SATISFACTORIO. Colaboraciones internacionales realizadas con la universidad de Haifa, en Israel, y con la ETH de Zurich. Como IP, he participado en la gestión y en todas las tareas de investigación. Durante el proyecto se publicaron varios repositorios públicos con las herramientas desarrolladas y las contribuciones obtenidas se publicaron en varias revistas y congresos de primer nivel internacional. También se dirigió una tesis doctoral en el ámbito de este proyecto, y varios trabajos fin de estudios. <https://sites.google.com/a/unizar.es/semanticseg/>

12 Nombre del proyecto: ANALIZAR EL COMPORTAMIENTO DE CONSUMIDORES CON MEDIDAS SIMULTÁNEAS DE FISIOLÓGIA, LOCALIZACIÓN Y VISIÓN POR COMPUTADOR RTC-2017-6421-7

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal; Darío Suárez Gracia

Nº de investigadores/as: 10

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/01/2018 - 31/12/2020

Duración: 3 años

Cuantía total: 173.673,3 €

Explicación narrativa: Convocatoria competitiva nacional, para desarrollar un proyecto de investigación en colaboración con una empresa nacional. Como IP, he participado en la gestión y en todas las tareas de investigación. Como resultado se leyó una tesis doctoral, se publicaron varios repositorios públicos con las herramientas desarrolladas y las contribuciones obtenidas se publicaron en varias revistas y congresos de primer nivel internacional. <https://sites.google.com/a/unizar.es/filovi/home>

13 Nombre del proyecto: JIUZ-2018-TEC-10: PERCEPCIÓN DISTRIBUIDA DE ENTORNOS DINÁMICOS CON EQUIPOS DE ROBOTS MÓVILES (DIDIER)

Ámbito geográfico: Otros

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



Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Eduardo Montijano Muñoz

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA

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

Duración: 1 año

Cuantía total: 2.000 €

14 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 €

15 Nombre del proyecto: JIUZ-2017-TEC-01: ESTRATEGIAS DE COOPERACIÓN DISTRIBUIDA ENTRE ROBOTS AÉREOS Y TERRESTRES PARA MONITORIZACIÓN DEL ENTORNO.

Ámbito geográfico: Otros

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): María del Rosario Aragüés Muñoz

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA

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

Duración: 1 año

Cuantía total: 2.000 €

16 Nombre del proyecto: RT-ART / Robotic Testbed in an ARt and Technology center (H2020 - GA nº 645220)

Ámbito geográfico: Unión Europea

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: 6

Entidad/es financiadora/s:

UNION EUROPEA

Fecha de inicio-fin: 01/09/2016 - 31/12/2018

Duración: 2 años - 4 meses

Cuantía total: 149.943,5 €

17 Nombre del proyecto: COORDINACIÓN Y VISIÓN DISTRIBUIDA DE SISTEMAS MULTI-ROBOT PARA EXPLORACIÓN REMOTA

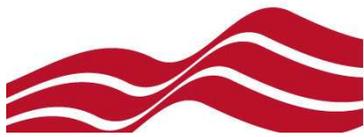
Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza. Parte del equipo de trabajo por la condición de C. Doc. Interino, que impide estar en el equipo investigador en esta universidad.

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Eduardo Montijano Muñoz; Carlos Sagüés Blázquez

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

Duración: 3 años



- 18 Nombre del proyecto:** VISIÓN POR COMPUTADOR EGOCÉNTRICA PARA LA INTERACCIÓN CON EL ENTORNO DE PERSONAS CON DISCAPACIDAD VISUAL

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza. Parte del equipo de trabajo por la condición de C. Doc. Interino, que impide estar en el equipo investigador en esta universidad.

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

Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2018 **Duración:** 3 años

- 19 Nombre del proyecto:** UZCUD2017-TEC-06: SISTEMAS DE VISIÓN POR COMPUTADOR DISTRIBUIDOS MONITORIZADOS DESDE DISPOSITIVOS DE REALIDAD AUMENTADA.

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alejandro Mosteo Chagoyen; Ana Cristina Murillo Arnal

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO UNIVERSITARIO DE LA DEFENSA DE ZARAGOZA ACADEMIA GENERAL MILITAR

Fecha de inicio-fin: 01/10/2017 - 30/09/2018 **Duración:** 1 año

Cuantía total: 2.000 €

- 20 Nombre del proyecto:** IGLÚ (PCIN-2015-122)

Ámbito geográfico: Unión Europea

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Javier Civera Sancho

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/10/2015 - 30/09/2018 **Duración:** 3 años

Cuantía total: 78.337 €

- 21 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 €

- 22 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
Cuantía total: 2.000 €

Duración: 1 año

23 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 €

24 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 €

25 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 €

26 Nombre del proyecto: DPI2012-32100: EQUIPOS MULTI-ROBOT PARA LOGÍSTICA, MANTENIMIENTO Y MONITORIZACIÓN AMBIENTAL.

Ámbito geográfico: Nacional

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luis Villarroel Salcedo

Nº de investigadores/as: 22

Entidad/es financiadora/s:

FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

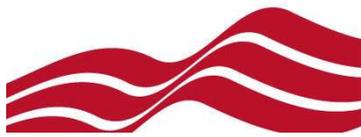
Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2015

Duración: 3 años

Cuantía total: 153.270 €



- 27** **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 €
- 28** **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 €
- 29** **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 €
- 30** **Nombre del proyecto:** DPI2011-14660-E. WORKSHOP IEEE "CHALLENGES AND OPPORTUNITIES IN ROBOT PERCEPTION".
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION
Fecha de inicio-fin: 01/07/2011 - 30/06/2013 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 4.000 €
- 31** **Nombre del proyecto:** V.I. MOVILIDAD 2011-ESTANCIA EN EL DPTO. OF COMPUTER SCIENCE AND ENGINEERING DE LA UNIVERSIDAD DE CALIFORNIA, SAN DIEGO (EE.UU.)
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
VIC.INV.MOVILIDAD
Fecha de inicio-fin: 01/01/2012 - 31/12/2012 **Duración:** 1 año



Cuantía total: 4.250 €

32 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 €

33 Nombre del proyecto: DPI2009-08126.SISTEMAS MULTI-ROBOT EN APLICACIONES DE SERVICIO Y SEGURIDAD

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: 24

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: 368.565,99 €

34 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 €

35 Nombre del proyecto: FCT-11-2092. IV SEMANA DE LA INGENIERIA Y LA ARQUITECTURA 2011

Ámbito geográfico: Nacional

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Ángel Castellanos Gómez

Nº de investigadores/as: 11

Entidad/es financiadora/s:

FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA

Fecha de inicio-fin: 01/04/2011 - 15/12/2011

Duración: 8 meses - 15 días

Cuantía total: 15.000 €



- 36** **Nombre del proyecto:** V.I. MOVILIDAD 2009ESTANCIA EN EL DEPARTAMENT OF COMPUTER SCIENCE DE LA GEORGE MASON UNIVERSITY EN FAIRFAX VIRGINIA EEUU
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
VIC.INV.MOVILIDAD
Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 31/12/2010 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 1.500 €
- 37** **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 €
- 38** **Nombre del proyecto:** FP6-045144. RAWSEEDS. ROBOTIC ADVANCEMENT THROUGH WEB-PUBLISHING OF SENSORIAL AND ELABORATED EXTENSIVE DATA SETS
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: 9
Entidad/es financiadora/s:
UNION EUROPEA
Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 30/10/2009 **Duración:** 1 año - 9 meses - 30 días
Cuantía total: 41.850 €
- 39** **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 €
- 40** **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 €

41 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 €

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

1 Nombre del proyecto: ANÁLISIS DE IMÁGENES CAPTURADAS DESDE ELECTRODOMÉSTICOS INTELIGENTES

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

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

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

BSH ELECTRODOMESTICOS ESPAÑA, S.A.

Fecha de inicio: 15/02/2024

Duración: 1 año

Cuantía total: 24.940,23 €

2 Nombre del proyecto: [WP4] PROTOTIPO DE APOYO AL USUARIO MEDIANTE DE VISIÓN POR COMPUTADOR PARA LA CORRECTA UTILIZACIÓN DE DISPOSITIVOS (2023/DIH_01/000336)

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

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal; Otri Otri

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

EUROPEAN COMMISSION

MINISTERIO DE INDUSTRIA, TURISMO Y COMERCIO

Fecha de inicio: 03/01/2024

Duración: 1 año

3 Nombre del proyecto: [WP4] RECONOCIMIENTO DE COMPORTAMIENTOS PELIGROSOS MEDIANTE INTELIGENCIA ARTIFICIAL (2023/DIH_01/000268)

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

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Eduardo Montijano Muñoz; Otri Otri

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

EUROPEAN COMMISSION

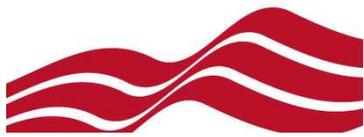
MINISTERIO DE INDUSTRIA, TURISMO Y COMERCIO

Fecha de inicio: 10/11/2023

Duración: 1 año



- 4** **Nombre del proyecto:** UNIDIGITAL. INTELIGENCIA ARTIFICIAL Y SISTEMAS AUTÓNOMOS COGNITIVOS
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Javier Civera Sancho; Rubén Martínez Cantín; Eduardo Montijano Muñoz; Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE UNIVERSIDADES
Fecha de inicio: 20/12/2022 **Duración:** 2 meses - 12 días
Cuantía total: 6.000 €
- 5** **Nombre del proyecto:** MODELOS DE IA PARA COMPRENDER Y PERSONALIZAR INTERVENCIONES DE SUEÑO
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Rubén Martínez Cantín; Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: BIT&BRAIN TECHNOLOGIES, S.L.
Fecha de inicio: 03/11/2022 **Duración:** 1 año - 5 meses - 1 día
Cuantía total: 82.280 €
- 6** **Nombre del proyecto:** DETECCIÓN DE SUCIEDAD EN LA CÁMARA UBICADA DENTRO DE LA CAVIDAD DE UN HORNO UTILIZANDO TÉCNICAS DE MACHINE LEARNING
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: BSH ELECTRODOMESTICOS ESPAÑA, S.A.
Fecha de inicio: 15/09/2021 **Duración:** 1 año - 1 día
Cuantía total: 14.278 €
- 7** **Nombre del proyecto:** CONSULTORÍA PERSONAL UZ EN TEMAS DE APRENDIZAJE AUTOMÁTICO Y VISIÓN ARTIFICIAL PARA AYUDA EN LA INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO DE NUEVOS ALGORITMOS
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: ATRIA INNOVATION, S.L.
Fecha de inicio: 01/10/2020 **Duración:** 3 meses
Cuantía total: 12.100 €
- 8** **Nombre del proyecto:** DETECCIÓN DE SUCIEDAD EN LA CÁMARA UBICADA DENTRO DE LA CAVIDAD DE UN HORNO UTILIZANDO TÉCNICAS DE MACHINE LEARNING
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza



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

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

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

BSH ELECTRODOMESTICOS ESPAÑA, S.A.

Fecha de inicio: 15/09/2020

Duración: 1 año - 1 día

Cuantía total: 34.734,11 €

9 Nombre del proyecto: CONSULTANT SERVICES

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

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Rubén Martínez Cantín; Ana Cristina Murillo Arnal

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

SIGOPT, INC.

Fecha de inicio: 01/01/2019

Duración: 1 año - 7 meses

Cuantía total: 54.000 €

10 Nombre del proyecto: HIGH PERFORMANCE LOW POWER ACCELERATION FOR BIG DATA APPLICATIONS

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

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal; Darío Suárez Gracia

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

BIGSTREAM SOLUTIONS, INC

Fecha de inicio: 28/05/2018

Duración: 1 año

Cuantía total: 9.482,32 €

11 Nombre del proyecto: HIGH PERFORMANCE LOW POWER COMPUTER VISION FOR AUGMENTED REALITY

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

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal; Darío Suárez Gracia

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

EONITE PERCEPTION, INC

Fecha de inicio: 16/08/2017

Duración: 1 año

12 Nombre del proyecto: HIGH PERFORMANCE LOW POWER COMPUTER VISION FOR AUGMENTED REALITY

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

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal; Darío Suárez Gracia

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

EONITE PERCEPTION, INC

Fecha de inicio: 16/08/2016

Duración: 1 año

Cuantía total: 79.618,65 €



- 13** **Nombre del proyecto:** APLICACIÓN DE CNNs PARA RECONOCIMIENTO VISUAL_PRÓRROGA.
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
NEW TANDEM SERVICIOS INTEGRALES DE MARKETING, S.L.
- Fecha de inicio:** 31/12/2015 **Duración:** 9 meses - 1 día
Cuantía total: 8.167,5 €
- 14** **Nombre del proyecto:** APLICACIÓN DE CNNs PARA RECONOCIMIENTO VISUAL
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
NEW TANDEM SERVICIOS INTEGRALES DE MARKETING, S.L.
- Fecha de inicio:** 15/09/2015 **Duración:** 3 meses - 16 días
Cuantía total: 11.053,35 €
- 15** **Nombre del proyecto:** PLATAFORMA DE ENCIMERAS DE INDUCCIÓN EFICIENTE 2015: CONTROL DE TEMPERATURA Y ZONAS ACTIVAS
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Carlos Sagüés Blázquez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
BSH ELECTRODOMESTICOS ESPAÑA, S.A.
- Fecha de inicio:** 01/01/2012 **Duración:** 3 años
- 16** **Nombre del proyecto:** INNOVACIÓN EN ASISTENTES TURÍSTICOS MEDIANTE LAS NUEVAS TECNOLOGÍAS
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
DISLINE DESARROLLOS TECNOLÓGICOS, S.L.
- Fecha de inicio:** 01/07/2011 **Duración:** 8 meses
Cuantía total: 6.146,62 €
- 17** **Nombre del proyecto:** REALIZACIÓN DE INFORMES Y CURSOS RELACIONADOS CON EL ÁREA DE INGENIERÍA DE SISTEMAS
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ana Cristina Murillo Arnal
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:



VARIAS EMPRESAS

Fecha de inicio: 01/05/2011**Duración:** 8 meses

- 18** **Nombre del proyecto:** ASESORAMIENTO PARA EL DESARROLLO DE TECNOLOGÍA DE TRATAMIENTO DE DATOS DE IMÁGENES Y OTROS SENSORES PARA APLICACIONES DE ÁMBITO GEOESPACIAL...FASE 1

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

GEOSPATIUMLAB, S.L.

Fecha de inicio: 15/12/2010**Duración:** 2 años

- 19** **Nombre del proyecto:** Robótica, Percepción Y Tiempo Real (Retorno UZ)

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Enrique Montano Gella; Ana Cristina Murillo Arnal**Nº de investigadores/as:** 2**Entidad/es financiadora/s:**

UZ/RETORNO OVERHEAD

Fecha de inicio: 17/11/2008**Duración:** 17 años - 1 mes - 14 días

- 20** **Nombre del proyecto:** VISIÓN ARTIFICIAL PARA AYUDA AL CONTROL INTELIGENTE DE ENCIMERAS DE INDUCCIÓN

Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Carlos Sagüés Blázquez**Nº de investigadores/as:** 6**Entidad/es financiadora/s:**

BSH ELECTRODOMESTICOS ESPAÑA, S.A.

Fecha de inicio: 01/06/2008**Duración:** 1 año - 1 mes



Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Pablo Pueyo; Juan Dendarrieta; Eduardo Montijano; Ana C. Murillo; Mac Schwager. CineMPC: A Fully Autonomous Drone Cinematography System Incorporating Zoom, Focus, Pose, and Scene Composition. Transactions on Robotics.40, pp. 1740 - 1757. IEEE, 2024.

DOI: 10.1109/TRO.2024.3353550

Tipo de producción: Artículo científico

Resultados relevantes: Q1 en ranking ROBOTICS del JCR (7 de 30) Este trabajo recopila un capítulo importante del trabajo de una tesis doctoral en curso. Consiste en varias propuestas pioneras en el uso de visión por computador, machine learning y plataformas de drones para aplicaciones cinematográficas, que están teniendo bastante impacto en los medios y por lo tanto dando visibilidad en la sociedad de los trabajos de investigación en robótica e IA. El trabajo se ha realizado en colaboración con un grupo de la Universidad de Stanford y se ha financiado en parte con el proyecto nacional iSUMA (PID2021-125514NB-I00, AEI, EU) y con el proyecto internacional DISCERNERS (ONRG-NICOP N62909-19-1-2027). El trabajo incluye un repositorio público para utilizar el sistema propuesta que se integra con el sistema ROS, para facilitar el desarrollo de sistemas robóticos reales,

Publicación relevante: Sí

- 2** Sara Casao; Álvaro Serra-Gómez; Ana C. Murillo; Wendelin Böhmer; Javier Alonso-Mora; Eduardo Montijano. Distributed multi-target tracking and active perception with mobile camera networks. Computer Vision and Image Understanding. 238, pp. 103876. Elsevier, 2024. Disponible en Internet en: <<https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S1077314223002564>>. ISSN 1077-3142

DOI: 10.1016/j.cviu.2023.103876

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Resultados relevantes: Q2 en ranking COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE del JCR (62 de 145) Este trabajo recopila un capítulo importante del trabajo de una tesis doctoral en curso. Se ha financiado con el proyecto nacional iSUMA (PID2021-125514NB-I00, AEI, EU): "Mejoras en comprensión automática de escenas mediante modalidades múltiples de sensores y percepción activa". Este trabajo se ha realizado en colaboración con un grupo de investigación de la Universidad TU Delft, de Holanda. Se propone un sistema novedoso donde se ha trabajado con el grupo colaborador para integrar en un sistema real de monitorización heterogéneo (cámaras fijas y drones) de módulos desarrollados en ambos laboratorios y ha servido para consolidar la colaboración con este laboratorio.

- 3** Casao 1; Otero 2; Serra-Gomez 3; Murillo 4; Alonso-Mora 5; Montijano 6. A Framework for Fast Prototyping of Photo-realistic Environments with Multiple Pedestrians. IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 9083 - 9089. IEEE, 2023. ISBN 979-8-3503-2365-8

DOI: 10.1109/ICRA48891.2023.10160586

Tipo de producción: Artículo científico

Resultados relevantes: El IROS es un congreso de clase 1 (rating A+) según el ranking GII-GRIN-SCIE. Se ha realizado en colaboración con un grupo de investigación de la Universidad TU Delft, de Holanda, como resultado de una estancia de investigación de una de las estudiantes de doctorado que estoy supervisando actualmente. El trabajo incluye la publicación de un entorno de simulación fotorealista para generación de datos para entrenar, modelar y evaluar sistemas multi-cámara. Este trabajo se ha financiado con el proyecto nacional iSUMA (PID2021-125514NB-I00, AEI, EU): "Mejoras en comprensión automática de escenas mediante modalidades múltiples de sensores y percepción activa".

- 4** Casao, Sara; Azagra, Pablo; Murillo, Ana C.; Montijano, Eduardo. A self-adaptive gallery construction method for open-world person re-identification. SENSORS. 23 - 5, pp. 2662 [17 pp.]. 2023. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s23052662

Tipo de producción: Artículo científico

Resultados relevantes: Q2 en ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC (100 de 275) El trabajo se ha desarrollado dentro del proyecto nacional iSUMA (PID2021-125514NB-I00, AEI, EU): "Mejoras en comprensión automática de escenas mediante modalidades múltiples de sensores y percepción activa". Este trabajo recopila un capítulo importante del trabajo de una tesis doctoral en curso. Presenta una contribución en un campo en auge, sistemas de aprendizaje automático capaces de actualizarse y evolucionar de manera automática, conforme el sistema va recibiendo nuevos datos. Este tipo de estrategia resulta esencial para la aplicabilidad en problemas reales de sistemas de IA.

- 5** Pablo Pueyo; Eduardo Montijano; Ana C. Murillo; Mac Schwager. CineTransfer: Controlling a Robot to Imitate Cinematographic Style from a Single Example. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). pp. 10044 - 10049. IEEE, 2023.

DOI: 10.1109/IROS55552.2023.10342280

Tipo de producción: Artículo científico

Resultados relevantes: Este trabajo es parte del proyecto internacional DISCERNERS (ONRG-NICOP N62909-19-1-2027: Distributed high-level scene reasoning with teams of heterogeneous robots), y presenta una estrategia nueva para capturar estilos de grabación mediante técnicas de aprendizaje automático. El trabajo se ha realizado en colaboración con un grupo de la Universidad de Stanford y forma parte del trabajo de una tesis doctoral en curso. El IROS es un congreso de clase 1 (rating A+) según el ranking GII-GRIN-SCIE.

- 6** Daher; Barbed; Murillo; Vasconcelos; Stoyanov. CycleSTTN: A Learning-Based Temporal Model for Specular Augmentation in Endoscopy. International Conference on Medical Image Computing and Computer-Assisted Intervention (MICCAI). 2023.

Tipo de producción: Artículo científico

- 7** Pablo Azagra; Carlos Sostres; Ángel Ferrández; Luis Riazuelo; Clara Tomasini; O Le Barbed; Javier Morlana; David Recasens; Víctor M Batlle; Juan J Gómez-Rodríguez; others. Endomapper dataset of complete calibrated endoscopy procedures. Scientific Data. 10 - 1, pp. 671 - 671. Nature Publishing Group UK London, 2023.

DOI: 10.7303/syn26707219

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Fuente de citas: Google Scholar (SIN AUTOCITAS)

Citas: 16

Resultados relevantes: Q1 en MULTIDISCIPLINARY SCIENCES del JCR (11 de 73) Este trabajo se ha financiado por el proyecto Europeo EndoMapper (EU Grant Agreement 863146). El trabajo presenta un dataset pionero en el campo del análisis de imagen de endoscopia, capturado y recogido como parte del proyecto, y que ha llevado varios años de trabajo. Este es un trabajo interdisciplinar en el que nuestro grupo de investigación ha colaborado con expertos médicos tanto para la obtención de datos como para el desarrollo de algoritmos y casos de uso realistas y útiles para los servicios médicos. Mi participación ha sido bastante alta y activa, como directora de dos de los doctorandos participantes en el mismo así como supervisora del postdoc que ha liderado el trabajo (primer autor) El dataset está disponible online de manera abierta.

- 8** Sabater, Alberto; Montesano, Luis; Murillo, Ana C.. Event transformer+. A multi-purpose solution for efficient event data processing. IEEE TRANSACTIONS ON PATTERN ANALYSIS AND MACHINE INTELLIGENCE. 45 - 12, pp. 16013 - 16020. IEEE, 2023. ISSN 0162-8828

DOI: 10.1109/TPAMI.2023.3311336

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de citas: Google Scholar (SIN AUTOCITAS)

Citas: 2

Resultados relevantes: Q1 en COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE, (2 de 145) Este trabajo forma parte importante de una tesis doctoral que he dirigido, defendida en 2023. Presenta una modificación clave en las arquitecturas de redes basadas en transformers con imágenes para poder aprovechar mejor los

datos de las cámaras de eventos. El trabajo incluye la publicación del código para utilizar el modelo propuesto. Se ha financiado con el proyecto nacional iSUMA (PID2021-125514NB-I00, AEI, EU): “Mejoras en comprensión automática de escenas mediante modalidades múltiples de sensores y percepción activa”. Ha sido referenciado en el principal repositorio internacional de recursos para procesado de cámaras de eventos, de la Universidad de Zurich (https://github.com/uzh-rpg/event-based_vision_resources).

- 9** Barbed; Montiel; Fua; Murillo. Tracking Adaptation to Improve SuperPoint for 3D Reconstruction in Endoscopy. International Conference on Medical Image Computing and Computer-Assisted Intervention (MICCAI). pp. 583 - 593. Springer Nature Switzerland, 2023.

DOI: 10.1007/978-3-031-43907-0_56

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de citas: Google Scholar (SIN AUTOCITAS) **Citas:** 3

Resultados relevantes: Este trabajo recopila un capítulo importante del trabajo de una tesis doctoral en curso. Presenta una contribución para mejorar el procesado de imágenes de endoscopia. El trabajo incluye la publicación del código para utilizar el modelo propuesto. Se ha publicado en una de las conferencias de imagen médica más importante en la comunidad internacional, MICCAI, un congreso de clase 2 (rating A) según el ranking GII-GRIN-SCIE. Financiado por el proyecto Europeo EndoMapper (EU Grant Agreement 863146). Este trabajo presenta un trabajo en colaboración con investigadores de la universidad EPFL de Suiza.

- 10** Pueyo, Pablo; Montijano, Eduardo; Murillo, Ana C.; Schwager, Mac. CineMPC: Controlling Camera Intrinsic and Extrinsic for Autonomous Cinematography. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 2022, pp. 4058 - 4064. IEEE, 2022. ISSN 2152-4092

DOI: 10.1109/ICRA46639.2022.9811827

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de citas: Google scholar (SIN AUTOCITAS) **Citas:** 2

Resultados relevantes: Este trabajo es parte del proyecto internacional DISCERNERS (ONRG-NICOP N62909-19-1-2027: Distributed high-level scene reasoning with teams of heterogeneous robots), y presenta una nueva estrategia esencial para incorporar a los drones autónomos de la capacidad de manejar cámaras cinematográficas. Este trabajo se ha realizado en colaboración con un grupo de la Universidad de Stanford y forma parte del trabajo de una tesis doctoral en curso. Se ha presentado en el ICRA, un congreso de clase 2 (rating A) según el ranking GII-GRIN-SCIE

- 11** Tomasini, Clara; Alonso, Iñigo; Riazuelo, Luis; Murillo, A.C.. Efficient tool segmentation for endoscopic videos in the wild. PROCEEDINGS OF MACHINE LEARNING RESEARCH. pp. [17 pp.]. 2022. ISSN 2640-3498

Tipo de producción: Artículo científico

- 12** Alonso, Iñigo; Riazuelo, Luis; Montesano, Luis; Murillo, Ana Cristina. Domain Adaptation in LiDAR Semantic Segmentation by Aligning Class Distributions. PROCEEDINGS (INTERNATIONAL ASIA CONFERENCE ON INFORMATICS IN CONTROL, AUTOMATION, AND ROBOTICS). 18, pp. 330 - 337. 2021. ISSN 1948-3414

DOI: 10.5220/0010610703300337

Tipo de producción: Artículo científico

- 13** Sabater A.; Alonso I.; Montesano L.; Murillo A.C.. Domain and View-Point Agnostic Hand Action Recognition. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 6 - 4, pp. 7823 - 7830. 2021. ISSN 2377-3766

DOI: 10.1109/LRA.2021.3101822

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 2.206

Categoría: Artificial Intelligence

Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

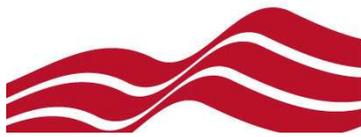
Índice de impacto: 2.206

Categoría: Biomedical Engineering

Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition



Índice de impacto: 2.206

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 2.206

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 2.206

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 2.206

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 4.321

Posición de publicación: 11

Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE)

Índice de impacto: 8.000

Posición de publicación: 234

Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE)

Índice de impacto: 8.000

Posición de publicación: 298

Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE)

Índice de impacto: 8.000

Posición de publicación: 72

Revista dentro del 25%: Sí

Categoría: Control and Optimization

Revista dentro del 25%: Sí

Categoría: Control and Systems Engineering

Revista dentro del 25%: Sí

Categoría: Mechanical Engineering

Revista dentro del 25%: Sí

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 30

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 1.812

Categoría: Engineering (miscellaneous)

Revista dentro del 25%: Sí

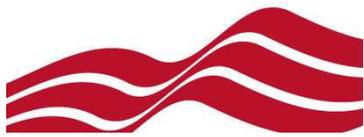
Num. revistas en cat.: 2.826

Categoría: Mathematics (miscellaneous)

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 1.676

- 14** Sabater A.; Santos L.; Santos-Victor J.; Bernardino A.; Montesano L.; Murillo A.C.. One-shot action recognition in challenging therapy scenarios. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 2771 - 2779. 2021. ISSN 2160-7508
DOI: 10.1109/CVPRW53098.2021.00312
Tipo de producción: Artículo científico
- 15** Yuval, M.; Alonso, I.; Eyal, G.; Tchernov, D.; Loya, Y.; Murillo, A.C.; Treibitz, T.. Repeatable semantic reef-mapping through photogrammetry and label-augmentation. REMOTE SENSING. 13 - 4, pp. 659 [19 pp]. 2021. ISSN 2072-4292
DOI: 10.3390/rs13040659
Tipo de producción: Artículo científico
- 16** Alonso, Iñigo; Sabater, Alberto; Ferstl, David; Montesano, Luis; Murillo, Ana Cristina. Semi-Supervised Semantic Segmentation with Pixel-Level Contrastive Learning from a Class-wise Memory Bank. PROCEEDINGS (IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON COMPUTER VISION). 2021, pp. 8219 - 8228. 2021. ISSN 1550-5499
Tipo de producción: Artículo científico
- 17** Alonso, I.; Riazuelo, L.; Montesano, L.; Murillo, A.C.. 3D-MiniNet: Learning a 2D Representation from Point Clouds for Fast and Efficient 3D LIDAR Semantic Segmentation. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 5 - 4, pp. 5432 - 5439. 2020. ISSN 2377-3766
DOI: 10.1109/LRA.2020.3007440
Tipo de producción: Artículo científico
- Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123
- Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123
- Categoría:** Artificial Intelligence
Revista dentro del 25%: Sí
- Categoría:** Biomedical Engineering
Revista dentro del 25%: Sí



Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123

Categoría: Computer Science Applications
Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123

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

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123

Categoría: Control and Optimization
Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123

Categoría: Control and Systems Engineering
Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123

Categoría: Human-Computer Interaction
Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.123

Categoría: Mechanical Engineering
Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.741

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Posición de publicación: 9

Num. revistas en cat.: 28

- 18** Barbed, O.L.; Azagra, P.; Teixeira, L.; Chli, M.; Civera, J.; Murillo, A.C.. Fine grained pointing recognition for natural drone guidance. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. 2020-June, pp. 4480 - 4488. 2020. ISSN 2160-7508

DOI: 10.1109/CVPRW50498.2020.00528

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.122

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.122

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

- 19** Ayuso, N.; Fillola, E.; Masiá, B.; Murillo, A.C.; Trillo, R.; Baldassarri, S.; Cerezo, E.; Ruberte, L.; Mariscal, M.D.; Villarroja, M.. Gender gap in STEM: a cross-sectional study of primary school students' self-perception and test anxiety in mathematics. IEEE TRANSACTIONS ON EDUCATION. 64 - 1, pp. 40 - 49. 2020. ISSN 0018-9359

DOI: 10.1109/TE.2020.3004075

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.916

Categoría: Education
Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.916

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

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Índice de impacto: 2.116

Posición de publicación: 162

Num. revistas en cat.: 273

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - EDUCATION, SCIENTIFIC DISCIPLINES

Índice de impacto: 2.116

Posición de publicación: 27

Num. revistas en cat.: 44

- 20** Azagra, Pablo; Civera, Javier; Murillo, Ana C.. Incremental Learning of Object Models From Natural Human-Robot Interactions. IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATION SCIENCE AND ENGINEERING. 17 - 4, pp. 1883 - 1900. 2020. ISSN 1545-5955
DOI: 10.1109/TASE.2020.2980246
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.314
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.314
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 5.083
Posición de publicación: 16
Categoría: Control and Systems Engineering
Revista dentro del 25%: Sí
Categoría: Electrical and Electronic Engineering
Revista dentro del 25%: Sí
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Num. revistas en cat.: 63
- 21** Alonso, Íñigo; Riazuelo, Luis; Murillo, Ana C.. MiniNet: An Efficient Semantic Segmentation ConvNet for Real-Time Robotic Applications. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 36 - 4, pp. 1340 - 1347. 2020. ISSN 1552-3098
DOI: 10.1109/TRO.2020.2974099
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.027
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.027
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.027
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 5.567
Posición de publicación: 4
Categoría: Computer Science Applications
Revista dentro del 25%: Sí
Categoría: Control and Systems Engineering
Revista dentro del 25%: Sí
Categoría: Electrical and Electronic Engineering
Revista dentro del 25%: Sí
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 28
- 22** Alonso, I.; Yuval, M.; Eyal, G.; Treibitz, T.; Murillo, A.C.. CoralSeg: Learning coral segmentation from sparse annotations. JOURNAL OF FIELD ROBOTICS. 36 - 8, pp. 1456 - 1477. 2019. ISSN 1556-4959
DOI: 10.1002/rob.21915
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.313
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.313
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.581
Posición de publicación: 9
Categoría: Computer Science Applications
Revista dentro del 25%: Sí
Categoría: Control and Systems Engineering
Revista dentro del 25%: Sí
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Num. revistas en cat.: 28
- 23** Alonso, I.; Murillo, A.C.. EV-SegNet: Semantic segmentation for event-based cameras. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. 2019-June, pp. 1624 - 1633. 2019. ISSN 2160-7508
DOI: 10.1109/CVPRW.2019.00205



Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.785

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.785

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

24 Alonso, Iñigo; Riazuelo, Luis; Murillo, Ana C.. Enhancing V-SLAM keyframe selection with an efficient convnet for semantic analysis. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 2019-May, pp. 4717 - 4723. 2019. ISSN 1050-4729

DOI: 10.1109/ICRA.2019.8793923

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Categoría: Artificial Intelligence

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Categoría: Control and Systems Engineering

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Categoría: Software

25 Ayuso, N.; Baldassarri, S.; Trillo, R.; Aragués, R.; Masiá, B.; Molina, P.; Murillo, A.C.; Cerezo, E.; Villarroja, M.. Integral Actions Towards Women in Engineering Recognition. PROCEEDINGS (IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON EMERGING TECHNOLOGIES AND FACTORY AUTOMATION). 2019-September, pp. 1836 - 1840. 2019. ISSN 1946-0740

DOI: 10.1109/ETFA.2019.8869507

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.365

Categoría: Computer Science Applications

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.365

Categoría: Control and Systems Engineering

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.365

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.365

Categoría: Industrial and Manufacturing Engineering

26 Sabater, A.; Montesano, L.; Murillo, A.C.. Performance of object recognition in wearable videos. PROCEEDINGS (IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON EMERGING TECHNOLOGIES AND FACTORY AUTOMATION). 2019-September, pp. 1813 - 1820. 2019. ISSN 1946-0740

DOI: 10.1109/ETFA.2019.8869019

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.365

Categoría: Computer Science Applications

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.365

Categoría: Control and Systems Engineering



Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.365

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.365

Categoría: Industrial and Manufacturing Engineering

- 27** Cambra, A.B.; Muñoz, A.; Murillo, A.C.. How to transfer a semantic segmentation model from autonomous driving to other domains?. ADVANCES IN INTELLIGENT SYSTEMS AND COMPUTING. 693, pp. 652 - 665. 2018. ISSN 2194-5357

DOI: 10.1007/978-3-319-70833-1_53
Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.174

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.174

Categoría: Control and Systems Engineering

- 28** Abad, P.; Franco, M.; Castellón, R.; Alonso, I.; Cambra, A.; Sierra, J.; Riazuelo, L.; Montano, L.; Murillo, A.C.. Integrating an autonomous robot on a dance and new technologies festival. ADVANCES IN INTELLIGENT SYSTEMS AND COMPUTING. 693, pp. 75 - 87. 2018. ISSN 2194-5357

DOI: 10.1007/978-3-319-70833-1_7
Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.174

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.174

Categoría: Control and Systems Engineering

- 29** Alonso Ruiz, Iñigo; Murillo Arnal, Ana Cristina. Semantic Segmentation from Sparse Labeling Using Multi-Level Superpixels. PROCEEDINGS OF THE IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 2018 - 18401073, pp. 5785 - 5792. 2018. ISSN 2153-0858

DOI: 10.1109/IROS.2018.8594185
Tipo de producción: Artículo científico

- 30** Cambra, Ana B.; Murillo, Ana C.; Muñoz, Adolfo. A generic tool for interactive complex image editing. VISUAL COMPUTER. 34 - 11, pp. 1493 - 1505. 2017. ISSN 0178-2789

DOI: 10.1007/s00371-017-1422-5
Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.401

Categoría: Computer Graphics and Computer-Aided Design

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.401

Categoría: Computer Vision and Pattern Recognition

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.401

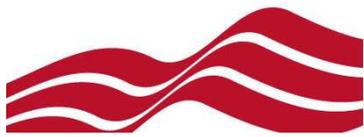
Categoría: Software

Fuente de impacto: WOS (JCR)

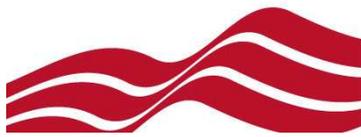
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, SOFTWARE ENGINEERING

Índice de impacto: 1.036
Posición de publicación: 67

Num. revistas en cat.: 104



- 31** Azagra, P.; Golemo, F.; Mollard, Y.; Lopes, M.; Civera, J.; Murillo, A.C.. A multimodal dataset for object model learning from natural human-robot interaction. PROCEEDINGS OF THE IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 2017 - 9-17418366, pp. 6134 - 6141. 2017. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2017.8206514
Tipo de producción: Artículo científico
- 32** Alonso, I.; Cambra, A.; Muñoz, A.; Treibitz, T.; Murillo, A.C.. Coral-Segmentation: Training Dense Labeling Models with Sparse Ground Truth. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON COMPUTER VISION WORKSHOPS. 17522184, pp. 2874 - 2882. 2017. ISSN 2473-9936
DOI: 10.1109/ICCVW.2017.339
Tipo de producción: Artículo científico
- 33** 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 (SWITZERLAND). 16 - 4, pp. 493. 2016. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s16040493
Tipo de producción: Artículo científico
- | | |
|--|---|
| Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) | Categoría: Electrical and Electronic Engineering |
| Índice de impacto: 0.623 | Revista dentro del 25%: Sí |
| Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) | Categoría: Analytical Chemistry |
| Índice de impacto: 0.623 | |
| Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) | Categoría: Atomic and Molecular Physics, and Optics |
| Índice de impacto: 0.623 | |
| Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) | Categoría: Biochemistry |
| Índice de impacto: 0.623 | |
| Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) | Categoría: Instrumentation |
| Índice de impacto: 0.623 | |
| Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) | Categoría: Medicine (miscellaneous) |
| Índice de impacto: 0.623 | |
| Fuente de impacto: WOS (JCR) | Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION |
| Índice de impacto: 2.677 | Revista dentro del 25%: Sí |
| Posición de publicación: 10 | Num. revistas en cat.: 58 |
| Fuente de impacto: WOS (JCR) | Categoría: Science Edition - ELECTROCHEMISTRY |
| Índice de impacto: 2.677 | Num. revistas en cat.: 29 |
| Posición de publicación: 12 | |
| Fuente de impacto: WOS (JCR) | Categoría: Science Edition - CHEMISTRY, ANALYTICAL |
| Índice de impacto: 2.677 | Num. revistas en cat.: 76 |
| Posición de publicación: 25 | |
- 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)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.369

Categoría: Theoretical Computer Science

- 35** 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

- 36** 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)

Índice de impacto: 1.256

Posición de publicación: 11

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 23

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.256

Posición de publicación: 31

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

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

- 37** 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)

Índice de impacto: 2.649

Posición de publicación: 1

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 21

- 38** Sagues, C.; Mosteo, A. R.; Tardioli, D.; Murillo, A. C.; Villarroel, J. L.; Montano, L.. Multi-robot system for vehicle localization and identification. REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL. 9 - 1, pp. 69 - 80. 2012. ISSN 1697-7912

DOI: 10.1016/j.riai.2011.11.012

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.375

Posición de publicación: 20

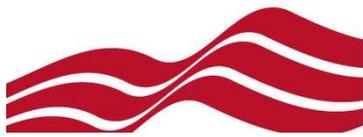
Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 21

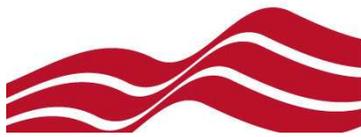
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.375

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

**Posición de publicación:** 52**Num. revistas en cat.:** 59

- 39** J. Rituerto; A.C. Murillo; J. Kosecká. Label propagation in videos indoors with an incremental non-parametric model update. PROCEEDINGS OF THE IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 2383 - 2389. 2011. ISSN 2153-0858
Tipo de producción: Artículo científico
- 40** 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) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.656
Posición de publicación: 4 **Num. revistas en cat.:** 14
- 41** 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
- 42** 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 - 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.:** 94
Posición de publicación: 54
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.214 **Num. revistas en cat.:** 14
Posición de publicación: 8
- 43** 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 - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 0.633 **Num. revistas en cat.:** 52
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.:** 93
Posición de publicación: 64
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 0.633 **Num. revistas en cat.:** 13
Posición de publicación: 7



- 44** 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%:** Sí
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%:** Sí
Posición de publicación: 28 **Num. revistas en cat.:** 206
- 45** Ana Cristina Murillo Arnal.. Ana consigue que los robots puedan ver. 10001 AMIGAS INGENIERAS: DESCUBRE A 17 INGENIERAS Y DIVÉRTETE CON SUS EXPERIMENTOS. pp. P. 78 - 83.. Prensas de la Universidad de Zaragoza, 2020. ISBN 9788413402345
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 46** M. Lozano; A. C. Murillo; R. Trillo. Experiencias: Girls' Day en Zaragoza.EL MUNDO NECESITA INGENIERAS ¿QUIERES SER UNA?. pp. 30 - 37. Prensas Universitarias de Zaragoza, 2013. ISBN 9788415777080
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 47** M. Lozano; Trillo Lado, Raquel; Murillo Arnal, Ana Cristina; Baldassarri Santa Lucia, Sandra Silvia. ¿Cómo se organiza un Girls' Day?. EL MUNDO NECESITA INGENIERAS ¿QUIERES SER UNA?. pp. 30 - 37. Prensas Universitarias de Zaragoza, 2013. ISBN 9788415777080
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 48** Murillo Arnal, Ana C.; Mosteo, Alejandro R.; Castellanos, Jose A.; Montano, Luis. A Practical Mobile Robotics Engineering Course Using LEGO Mindstorms. RESEARCH AND EDUCATION IN ROBOTICS - EUROBOT 2011. 161, pp. 221 - 235. Springer Berlin Heidelberg, 2011. ISBN 978-3-642-219
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 49** Sabater, Alberto; Montesano, Luis; Murillo, Ana C.. Event Transformer. A sparse-aware solution for efficient event data processing. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 2676 - 2685. 2022. ISSN 2160-7508
DOI: 10.1109/CVPRW56347.2022.00301
Tipo de producción: Comunicación
- 50** Murillo,A. C.; Kwak,I. S.; Bourdev,L.; Kriegman,D.; Belongie,S.. Urban tribes: Analyzing group photos from a social perspective. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 28 - 35. 2012. ISSN 2160-7508
DOI: 10.1109/CVPRW.2012.6239352
Tipo de producción: Comunicación
- 51** 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



- 52** 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
- 53** 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
- 54** 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
- 55** 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:** Experimentación Preliminar con un Trazador de Rayos para Relacionar Niveles de Abstracción
Nombre del congreso: XXX Jornadas de Paralelismo
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cáceres, España
Fecha de celebración: 18/09/2019
Publicación en acta congreso: Sí
Valero Bresó, Alejandro; Suárez Gracia, Darío; Gran Tejero, Rubén; Ramos Martínez, Luis Manuel; Navarro Torres, Agustín; Muñoz Orbañanos, Adolfo; Ezpeleta Mateo, Joaquín; Briz Velasco, José Luis; Murillo Arnal, Ana Cristina; Montijano Muñoz, Eduardo; Resano Ezcaray, Jesús Javier; Villarroja Gaudó, María; Alastruey Benedé, Jesús; Torres Moreno, Enrique; Álvarez Pérez-Aradros, Pedro Javier; Ibáñez Marín, Pablo Enrique; Viñals Yúfera, Víctor. "Experimentación Preliminar con un Trazador de Rayos para Relacionar Niveles de Abstracción". En: Actas de las XXX Jornadas de Paralelismo. pp. 218 - 225. 2019. ISBN 978-84-09-12127-4
- 2** **Título del trabajo:** International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA), 2019
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 10/09/2019
Forma de contribución: Artículo científico
Ayuso, N.; Baldassarri, S.; Trillo, R.; Aragüés, R.; Masiá, B.; Molina, P.; Murillo, A.C.; Cerezo, E.; Villarroja, M. "Integral Actions Towards Women in Engineering Recognition". En: Proceedings (IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation). 2019-September, pp. 1836 - 1840. 2019. ISBN 1946-0740
DOI: 10.1109/ETFA.2019.8869507

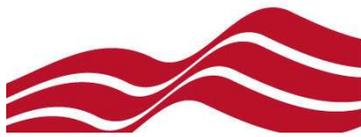


- 3 Título del trabajo:** Exposing Abstraction-Level Interactions with a Parallel Ray Tracer
Nombre del congreso: Workshop on Computer Architecture Education (WCAE'19). In conjunction with The The 46th Int'l Symposium on Computer Architecture (ISCA)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Phoenix, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 22/06/2019
Publicación en acta congreso: Sí
Valero Bresó, Alejandro; Suárez Gracia, Darío; Gran Tejero, Rubén; Ramos Martínez, Luis Manuel; Navarro Torres, Agustín; Muñoz Orbañanos, Adolfo; Ezpeleta Mateo, Joaquín; Briz Velasco, José Luis; Murillo Arnal, Ana Cristina; Montijano Muñoz, Eduardo; Resano Ezcaray, Jesús Javier; Villarroya Gaudó, María; Alastruey Benedé, Jesús; Torres Moreno, Enrique; Álvarez Pérez-Aradros, Pedro Javier; Ibáñez Marín, Pablo Enrique; Viñals Yúfera, Víctor. "Exposing Abstraction-Level Interactions with a Parallel Ray Tracer". En: Proceedings of the Workshop on Computer Architecture Education (WCAE'19). In conjunction with The The 46th Int'l Symposium on Computer Architecture (ISCA). 5, pp. 1 - 8. 2019. ISBN 978-1-4503-6669-4
- 4 Título del trabajo:** Transformemos el mundo con la pasión por las ciencias y la tecnología: Una ingeniera en cada cole
Nombre del congreso: II Congreso Internacional de Innovación Educativa
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 21/09/2018
Publicación en acta congreso: Sí
Villarroya Gaudó, María, Ayuso Escuer, Natalia; Mayoral Gastón, M^a Carmen; Cerezo Bagdasari, Eva, Baldassarri, Sandra, Trillo Lado, Raquel; Murillo Arnal, Ana Cristina; Masiá Corcoy, Belén; Delgado Cruz, Manuela; Mariscal Masot, M^a Dolores. "Transformemos el mundo con la pasión por las ciencias y la tecnología: Una ingeniera en cada cole". En: Libro de actas on line. pp. null.
- 5 Título del trabajo:** Atomicidad, Consistencia, Paralelismo y Concurrencia en un Trazador de Rayos elaborado a lo largo del Grado en Ingeniería Informática
Nombre del congreso: Jornadas SARTECO (2018)
Ámbito geográfico: Autonómica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Teruel, España
Fecha de celebración: 12/09/2018
Publicación en acta congreso: Sí
Alejandro Valero; Darío Suárez Gracia; Rubén Gran; Adolfo Muñoz; Joaquín Ezpeleta; José Luis Briz; Luis M. Ramos; Ana C. Murillo; Eduardo Montijano; Javier Resano; María Villarroya-Gaudó; Víctor Viñals. "Atomicidad, Consistencia, Paralelismo y Concurrencia en un Trazador de Rayos elaborado a lo largo del Grado en Ingeniería Informática,". pp. null.
- 6 Título del trabajo:** Atomicidad, Consistencia, Paralelismo y Concurrencia en un Trazador de Rayos elaborado a lo largo del Grado en Ingeniería Informática
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Paralelismo
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Teruel, España
Fecha de celebración: 12/09/2018
Publicación en acta congreso: Sí
Valero Bresó, Alejandro; Suárez Gracia, Darío; Gran Tejero, Rubén; Muñoz Orbañanos, Adolfo; Ezpeleta Mateo, Joaquín Antonio; Briz Velasco, José Luis; Ramos Martínez, Luis Manuel; Murillo Arnal, Ana Cristina; Montijano Muñoz, Eduardo; Resano Ezcaray, Jesús Javier; Villarroya Gaudó, María; Viñals Yúfera, Víctor.



"Actas de las XXIX Jornadas de Paralelismo". En: Atomicidad, Consistencia, Paralelismo y Concurrencia en un Trazador de Rayos elaborado a lo largo del Grado en Ingeniería Informática. pp. 201 - 207. 2018. ISBN 978-84-09-04334-7

- 7** **Título del trabajo:** Navegación visual controlada desde unas gafas de realidad aumentada
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Badajoz, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Publicación en acta congreso: Sí
Garcia, Christian; Mosteo Chagoyen, Alejandro R.; Murillo Arnal, Ana Cristina. pp. null.
- 8** **Título del trabajo:** Tutorización con perspectiva de género para alumnas de la Escuela de Ingeniería y Arquitectura de la Universidad de Zaragoza
Nombre del congreso: Congreso Internacional de Orientación Universitaria (CIOU2018)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Montañés Espinosa, Antonio Joaquín.
- 9** **Título del trabajo:** Coral-Segmentation: Training Dense Labeling Models With Sparse Ground Truth
Nombre del congreso: Computer Vision Workshop (ICCVW), 2017 IEEE International Conference on
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Venecia, Italia
Fecha de celebración: 29/10/2017
Forma de contribución: Artículo científico
Alonso, Iñigo; Cambra, Ana Belen; Muñoz, Adolfo; Treibitz, Tali; Murillo Arnal, Ana Cristina.
"Coral-Segmentation: Training Dense Labeling Models With Sparse Ground Truth". En: Computer Vision Workshop (ICCVW), 2017 IEEE International Conference on. pp. 2874 - 2882. 2017. ISBN 2473-9944 / 978-1-5386-1034-3
- 10** **Título del trabajo:** How Exciting Computer Engineering Can be for you?
Nombre del congreso: WomENCourage
Ámbito geográfico: Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 08/09/2017
Ayuso Escuer, Natalia Carmen; Trillo Lado, Raquel; Baldassarri, Sandra; Cerezo, Eva; Murillo, Ana Cristina; Villarroya Gaudó, María. "How Exciting Computer Engineering Can Be For You?". En: Resumen contribución en Web de la conferencia. pp. null.
- 11** **Título del trabajo:** Finding Regions of Interest from Multimodal Human-Robot Interactions
Nombre del congreso: International Workshop on Grounding Language Understanding, held with Interspeech 2017
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Estocolmon, Suecia
Fecha de celebración: 25/08/2017

**Publicación en acta congreso:** Sí

Azagra, Pablo; Civera, Javier; Murillo Arnal, Ana Cristina. "Finding Regions of Interest from Multimodal Human-Robot Interactions". En: Proc. GLU 2017 International Workshop on Grounding Language Understanding. pp. 73 - 77. 2017. ISBN DOI: 10.21437/GLU.2017-15

12 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

Forma de contribución: Artículo científico

Cambra, Ana B.; Muñoz, Adolfo; Guerrero, Jose J.; Murillo, Ana C. "Dense Labeling with User Interaction: an Example for Depth-Of-Field Simulation". En: Proceedings of the British Machine Vision Conference. pp. 102.1 - 102.13. ISBN 1-901725-59-6

13 Título del trabajo: Line based global descriptor for omnidirectional vision

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Image Processing 2014

Ámbito geográfico: Unión Europea

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Paris, Francia

Fecha de celebración: 27/10/2014

Publicación en acta congreso: Sí

Rituerto, Alejandro; Murillo, Ana Cristina; Guerrero, J.J. pp. null.

14 Título del trabajo: Girls' Day experience at the University of Zaragoza: attracting women to technology

Nombre del congreso: Interacción 2014. XV International Conference on Human Computer Interaction, Special Track "EnGendering Technologies"

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Puerto de la Cruz, Tenerife,, España

Fecha de celebración: 10/09/2014

María Villarroya-Gaudó, Sandra Baldassarri, Mayte Lozano, Raquel Trillo, Ana C. Murillo, Piedad Garr.

15 Título del trabajo: Experiments on an RGB-D Wearable Vision System for Egocentric Activity Recognition

Nombre del congreso: IEEE CVPR Workshops 2014: Workshop on Egocentric (First-Person) Vision

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Columbus, Estados Unidos de América

Fecha de celebración: 28/06/2014

Publicación en acta congreso: Sí

Moghimi, M.; Azagra, P.; Montesano, L.; Murillo, A.C.; Belongie, S. pp. null.

16 Título del trabajo: "Enseñar ingeniería, también a chicas..."

Nombre del congreso: Jornadas Virtual USATIC 2014, Ubicuo y Social: Aprendizaje con TIC

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Virtual, España

Fecha de celebración: 27/06/2014

Publicación en acta congreso: Sí

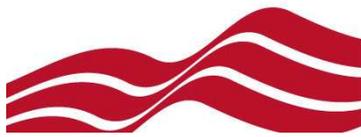


María Villarroya-Gaudó, Mayte Lozano, Raquel Trillo, Sandra Baldassarri, Ana Cristina Murillo, Pilar. "Enseñar ingeniería, también a chicas...". En: Proceedings. pp. null.

- 17 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: Sí
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
- 18 Título del trabajo:** A low-cost custom-built robotic arm on the TurtleBot platform
Nombre del congreso: ROBOT 2013: First Iberian Robotics Conference
Ámbito geográfico: Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 28/11/2013
Herman, Pierre; Mosteo, Alejandro R.; Murillo, Ana C.
- 19 Título del trabajo:** From Bikers to Surfers: Visual Recognition of Urban Tribes
Nombre del congreso: British Machine Vision Conference (BMVC 2013)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Bristol, Reino Unido
Fecha de celebración: 23/09/2013
Forma de contribución: Artículo científico
Kwak, I.; Murillo, A.C.; Belhumeur, P.; Belongie, S.; Kriegman, D. "From Bikers to Surfers: Visual Recognition of Urban Tribes". En: Proceedings of the British Machine Vision Conference. pp. 14.1 - 14.12. 2013. ISBN <http://dx.doi.org/10.5244/C.27.14>
- 20 Título del trabajo:** Enseñar ingeniería, también a chicas...
Nombre del congreso: Jornadas Virtuales "Virtual USATIC, Ubicuo y Social: Aprendizaje con TIC"
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza (Jornadas Virtuales), España
Fecha de celebración: 24/06/2013
María Villarroya-Gaudó, Mayte Lozano, Raquel Trillo, Sandra Baldassarri, Ana Cristina Murillo, Pilar.
- 21 Título del trabajo:** Urban Tribes: Analyzing Group Photos from a Social Perspective
Nombre del congreso: IEEE CVPR Workshops: Workshop on Socially Intelligent Surveillance and Monitoring
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Providence, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 27/06/2012
Publicación en acta congreso: Sí
Murillo, A.C; Kwak, I. S.; Bourdev, L.; Kriegman, D.; Belongie, S. "Murillo, A.C; Kwak, I. S.; Bourdev, L.; Kriegman, D. ; Belongie, S.". En: Urban Tribes: Analyzing Group Photos from a Social Perspective. pp. null.



- 22** **Título del trabajo:** Wearable Omnidirectional Vision System for Personal Localization and Guidance
Nombre del congreso: IEEE CVPR Workshops: Workshop on Egocentric (First-Person) Vision
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Providence, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 17/06/2012
Publicación en acta congreso: Sí
Murillo, A.C; Gutierrez-Gomez, D., Rituerto, A.; Puig, L.; Guerrero; Jj."Wearable Omnidirectional Vision System for Personal Localization and Guidance". pp. null.
- 23** **Título del trabajo:** Towards robust and efficient text sign reading from a mobile phone
Nombre del congreso: IEEE ICCV Workshops: Workshop on Mobile Vision
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 07/11/2011
Publicación en acta congreso: Sí
Cambra, A. B.; Murillo, A. C."Towards robust and efficient text sign reading from a mobile phone". pp. null.
- 24** **Título del trabajo:** A Practical Mobile Robotics Engineering Course Using LEGO Mindstorms
Nombre del congreso: Research and Education in Robotics - EUROBOT 2011
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Praga, República Checa
Fecha de celebración: 17/06/2011
Publicación en acta congreso: Sí
A. C. Murillo; A. R. Mosteo; J. A. Castellanos; L. Montano. "A Practical Mobile Robotics Engineering Course Using LEGO Mindstorms". En: Proceedings (Communications in Computer and Information Science, v.161), pp. 221 - 235. 2011.
- 25** **Título del trabajo:** Gist vocabularies in omnidirectional images for appearance based mapping and localization
Nombre del congreso: 10th IEEE Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS), with Robotics, Science and Systems Conference.
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 27/06/2010
Publicación en acta congreso: Sí
A.C. Murillo; P. Campos; J. Kosecká; J.J. Guerrero. En: Proc. of 10th IEEE Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS), with Robotics, Science and Systems Conference.. pp. null. 2010.
- 26** **Título del trabajo:** Experiments in Place Recognition using Gist Panoramas
Nombre del congreso: 9th IEEE Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS), with Int. Conf. on Computer Vision (ICCV).
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Kyoto, Japón
Fecha de celebración: 04/10/2009

**Publicación en acta congreso:** Sí

A.C. Murillo; J. Kosecká. En: Workshop Proceedings of Int. Conf. on Computer Vision (ICCV).. pp. 2196 - 2203. 2009.

- 27 Título del trabajo:** Weakly Supervised Labeling of Dominant Image Regions in Indoor Sequences
Nombre del congreso: Workshop Vision in Action: Efficient strategies for cognitive agents in complex environments, held together with European Conference on Computer Vision (ECCV).
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Marsella, Francia
Fecha de celebración: 12/10/2008
Publicación en acta congreso: Sí
A.C. Murillo; J. Kosecká; B. Micusik; J.J. Guerrero; C. Sagüés. "Weakly Supervised Labeling of Dominant Image Regions in Indoor Sequences". En: Workshop Proceedings of European Conference on Computer Vision (ECCV).. pp. null. 2008.
- 28 Título del trabajo:** Door detection in images integrating appearance and shape cues
Nombre del congreso: 2nd From Sensors to Human Spatial Concepts Workshop, held with IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 02/11/2007
Publicación en acta congreso: Sí
A.C. Murillo; J. Kosecká; J.J. Guerrero; C. Sagüés. "Door detection in images integrating appearance and shape cues". En: Proc. of 2nd From Sensors to Human Spatial Concepts Workshop. pp. null. 2007.
- 29 Título del trabajo:** Topological and metric robot localization through computer vision techniques
Nombre del congreso: From features to actions: unifying perspectives in computational and robot vision Workshop, in IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Roma, Italia
Fecha de celebración: 10/04/2007
A.C. Murillo, J.J. Guerrero, C. Sagüés.
- 30 Título del trabajo:** Hierarchical localization by matching vertical lines in omnidirectional images
Nombre del congreso: From Sensors to Human Spatial Concepts Workshop, held with IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Pekin, China
Fecha de celebración: 10/10/2006
Publicación en acta congreso: Sí
A.C. Murillo; C. Sagüés; J.J. Guerrero; T. Goedemé; T. Tuytelaars And L. Van Gool. "Hierarchical localization by matching vertical lines in omnidirectional images". En: Proc. of From Sensors to Human Spatial Concepts Workshop. pp. null. 2006.



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

Comités científicos, técnicos y/o asesores

- Título del comité:** organización del Grupo Temático Visión por Computador CEA
Fecha de inicio: 2012
- Título del comité:** Evaluador de proyectos europeos
Entidad de afiliación: Research Executive Agency, European Commission
Tipo de entidad: EU
- Título del comité:** Evaluador para la Agencia Estatal de Investigación
Entidad de afiliación: Agencia Estatal de Investigación
Tipo de entidad: Agencia Estatal

Organización de actividades de I+D+i

- Título de la actividad:** Wearable Computer Vision Systems
Tipo de actividad: Workshop internacional que se celebrara en conjunción con el IEEE Int. Conf. on Computer Vision
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Modo de participación: Organizador
Fecha de inicio-fin: 07/12/2013 - 07/12/2013
- Título de la actividad:** Challenges and Opportunities in Robot Perception
Tipo de actividad: Workshop internacional que se celebrara en conjunción con el IEEE Int. Conf. on Computer Vision
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Modo de participación: Organizador
Nº de asistentes: 50
Fecha de inicio-fin: 11/11/2011 - 12/11/2011
Duración: 2 días

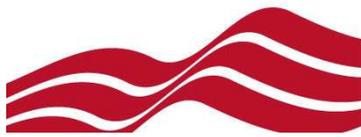
Otros méritos

Estancias en centros públicos o privados

- Entidad de realización:** Marine Imaging Lab, University of Haifa
Ciudad entidad realización: Haifa, Israel
Fecha de inicio-fin: 18/03/2018 - 18/03/2018
Objetivos de la estancia: Invitado/a
- Entidad de realización:** Vision for Robotics Lab, ETH Zurich
Ciudad entidad realización: Zurich, Suiza
Fecha de inicio-fin: 11/09/2017 - 15/09/2017
Duración: 5 días
Objetivos de la estancia: Invitado/a



- 3** **Entidad de realización:** Eonite Perception **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad realización: Palo Alto, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 15/06/2016 - 15/08/2016 **Duración:** 2 meses - 1 día
Entidad financiadora: Eonite Perception
Nombre del programa: Computer Vision Scientist
Objetivos de la estancia: Invitado/a
Explicación narrativa: En esta estancia se vio el funcionamiento y aplicación de transferencia tecnológica a empresas innovadoras, start ups, en el ámbito tecnológico, trabajando en temas de visión por computador y sistemas de construcción de modelos
- 4** **Entidad de realización:** Conversant (SET media inc.)
Ciudad entidad realización: San Francisco, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 07/07/2014 - 15/09/2015 **Duración:** 1 año - 2 meses - 9 días
Entidad financiadora: Conversant
Nombre del programa: Computer Vision Scientist
Objetivos de la estancia: Contratado/a
- 5** **Entidad de realización:** University of California, San Diego
Ciudad entidad realización: La Jolla, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 15/09/2013 - 06/07/2014 **Duración:** 9 meses - 22 días
Entidad financiadora: University of California, San Diego
Nombre del programa: visting assistant professor
Objetivos de la estancia: visting assistant professor
Explicación narrativa: Esta estancia fue tanto docente como de investigación, en este periodo (un curso entero) se continuo la colaboración en temas de visión y aprendizaje automático, temas en los que se obtuvieron trabajos relevantes conjuntos con buen impacto. Los detalles de la actividad docente realizada se encuentran detallados en la documentación del apartado 2 - actividad docente. La estancia en este grupo y universidad se realizo en 3 intervalos de tiempo diferentes. Este de un año, y otros dos (detallados a continuación en entradas separadas), de varios meses cada uno, en 2012 y 2011.
- 6** **Entidad de realización:** University of California, San Diego **Tipo de entidad:** Universidad Diego
Ciudad entidad realización: La Jolla, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 10/09/2012 - 10/12/2012 **Duración:** 3 meses - 1 día
Entidad financiadora: Universidad de Zaragoza
Nombre del programa: Movilidad del Profesorado
Objetivos de la estancia: Posdoctoral
Explicación narrativa: Esta estancia es continuación del año anterior, y sirvió para consolidar y continuar la colaboración iniciada el curso anterior en el mismo laboratorio.
- 7** **Entidad de realización:** University of California, San Diego **Tipo de entidad:** Universidad Diego
Ciudad entidad realización: La Jolla, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 23/06/2011 - 19/12/2011 **Duración:** 5 meses - 27 días
Entidad financiadora: Gobierno de Aragon
Nombre del programa: Movilidad de profesorado
Objetivos de la estancia: Posdoctoral
Explicación narrativa: Estancia post-doctoral, financiada con una beca competitiva para movilidad del profesorado, mientras se ocupaba una plaza de Ayudante Doctor en la Universidad de Zaragoza. El trabajo realizado dio lugar a publicaciones conjuntas de buen impacto, profundizando en la temática de aprendizaje automático y visión por computador. La estancia dio lugar a una línea de colaboración estable con los profesores Serge Belongie y David Kriegman, con nuevas estancias en años posteriores para continuar las colaboraciones, una de ellas de un curso entero, para ocupar un puesto de profesor visitante.



- 8** **Entidad de realización:** George Mason University **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Fairfax, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 24/08/2010 - 22/12/2010 **Duración:** 3 meses - 30 días
Entidad financiadora: Universidad de Zaragoza
Nombre del programa: Movilidad de profesorado
Objetivos de la estancia: Posdoctoral
Explicación narrativa: Estancia post-doctoral, financiada con una beca competitiva para movilidad del profesorado, mientras se ocupaba una plaza de Ayudante en la Universidad de Zaragoza. El trabajo realizado dio lugar a publicaciones conjuntas de buen impacto y consolidó la colaboración con el grupo de la profesora Jana Kosecka (con la cual se trabajó también en Stanford en las estancias pre-doctorales).
- 9** **Entidad de realización:** Stanford University – AI **Tipo de entidad:** Universidad
Laboratory
Ciudad entidad realización: Stanford, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 03/02/2008 - 30/04/2008 **Duración:** 2 meses - 27 días
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Nombre del programa: becas FPI
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Explicación narrativa: Estancia pre-doctoral. Esta estancia es continuación del trabajo comenzado el año anterior, con publicaciones en común y la consolidación de una colaboración a más largo plazo. La estancia en este grupo y universidad se realizó en 2 intervalos de tiempo diferentes, de varios meses cada uno, esta entrada correspondiente a los meses de 2008, y la entrada siguiente donde se detallan los meses de estancia de 2007.
- 10** **Entidad de realización:** Stanford University – AI **Tipo de entidad:** Universidad
Laboratory
Ciudad entidad realización: Stanford, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 01/03/2007 - 01/05/2007 **Duración:** 2 meses - 1 día
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Nombre del programa: becas FPI
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Explicación narrativa: Estancia pre-doctoral. En la estancia se comenzó a trabajar con técnicas de aprendizaje automático aplicadas a visión por computador, y los resultados obtenidos dieron lugar a publicaciones relevantes en la tesis doctoral. La colaboración ha sido continuada en el tiempo, realizando una segunda estancia pre-doctoral así como posteriores colaboraciones post-doctorales.
- 11** **Entidad de realización:** Swiss Federal Institute of **Tipo de entidad:** Universidad
Technology Zurich (ETHZ) – Grupo BIWI
Ciudad entidad realización: Zurich, Suiza
Fecha de inicio-fin: 03/02/2006 - 13/06/2006 **Duración:** 4 meses - 11 días
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Nombre del programa: becas FPI
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Explicación narrativa: Estancia pre-doctoral. El trabajo realizado a partir de los métodos aprendidos en la estancia se publicó el trabajo más citado de mi tesis doctoral. La colaboración ha continuado en el tiempo, con otros estudiantes de doctorado yendo de estancia al laboratorio posteriormente.
- 12** **Entidad de realización:** Katholieke Universiteit **Tipo de entidad:** Universidad
Leuven – Grupo VISICS
Ciudad entidad realización: Leuven, Bélgica
Fecha de inicio-fin: 03/03/2005 - 14/08/2005 **Duración:** 5 meses - 12 días
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia



Nombre del programa: Becas FPI

Objetivos de la estancia: Doctorado/a

Explicación narrativa: Estancia pre-doctoral. En esta estancia se comenzó una línea de trabajo con imágenes omnidireccionales, que ha dado lugar a una línea establecida en el grupo de la Universidad de Zaragoza. El trabajo de colaboración realizado dio lugar a varias publicaciones internacionales conjuntas con el grupo receptor. La colaboración entre los grupos ha seguido a lo largo del tiempo, por ejemplo este curso uno de sus profesores ha venido de estancia a la Universidad de Zaragoza

Resumen de otros méritos

- 1 Descripción del mérito:** Actividades de divulgación científica
Colaborador en la organización de los talleres de la “semana de la Ingeniería” y “Girl’s day” desde 2008
Fecha de concesión: 10/01/2018
- 2 Descripción del mérito:** Actividades de divulgación científica - Una ingeniera en cada cole
Participación en la organización y desarrollo de la actividad de divulgación "Una ingeniera en cada cole" desde 2016. Se organizan y realizan talleres en los colegios para demostrar y fomentar la participación de mujeres en ciencia, investigación e ingeniería.
Fecha de concesión: 01/01/2016
- 3 Descripción del mérito:** Revisor
Revisor en numerosas ocasiones para múltiples congresos (ICRA, IROS, ICINCO, ECCV, RSS) y revistas (Robotics and Autonomous Systems - RAS, IEEE Trans. on Robot. - TRO, IEEE Pattern Recognition and Image Analysis-PAMI, Computer Vision and Image Understanding) internacionales
Fecha de concesión: 30/05/2014
- 4 Descripción del mérito:** Miembro del comité local para “Robotics, Science and Systems Conference (RSS)
Colaborador en comité local para “Robotics, Science and Systems Conference (RSS), Zaragoza.
Junio 2010
- 5 Descripción del mérito:** Otros premios
Accesit a la mejor tesis de Robotica en 2008.
Finalista del “Google AnitaBorg 2008 Scholarship”, a jóvenes investigadoras en áreas técnicas
- 6 Descripción del mérito:** Premio extraordinario de doctorado
Premio extraordinario de doctorado de la universidad de Zaragoza, curso 2008-09.
- 7 Descripción del mérito:** comité de programa en 2nd From Sensors to Human Spatial Concepts Workshop
Miembro del comité de programa en 2nd From Sensors to Human Spatial Concepts Workshop, in Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS), San Diego, EEUU. Octubre 2007.