

Javier Mínguez Zafra

Situación profesional actual

Organismo: Universidad de Zaragoza
Facultad, Escuela o Instituto: Centro Politécnico Superior
Depto./Secc./Unidad estr.: Informática e Ingeniería de Sistemas
Dirección postal: C/ María de Luna 1, 500018 Zaragoza

Especialización (Códigos UNESCO): 120304, 330417, 331101, 331102

Categoría profesional: Profesor titular de la Universidad Fecha de inicio: 16 Junio 2008

Situación administrativa

☒ Plantilla

☐ Contratado

☐ Interino

☐ Becario

☐ Otras situaciones especificar:

Dedicación

A tiempo completo ☒

A tiempo parcial ☐

Líneas de investigación

Breve descripción, por medio de palabras claves, de la especialización y líneas de investigación actuales.

- Neurotecnología
- Ingeniería biomédica
- Robótica de servicios
- Ingeniería de rehabilitación

Formación Académica

Titulación Superior	Centro	Calificación	Fecha
Licenciado en Ciencias Físicas	Universidad Complutense de Madrid	Media (7.7)	1996
Grado de Licenciado	Universidad de Zaragoza	Sobresaliente	1999

Doctorado	Centro	Calificación	Fecha
Doctorado Europeo en Ingeniería Informática	Universidad de Zaragoza	Sobresaliente "Cum Laude"	2002

Número de sexenios de investigación: 4

Actividades anteriores de carácter científico profesional

Puesto	Institución	Fechas
Director Científico	Bitbrain Technologies (spinoff de la Universidad)	2012-hoy
Profesor Titular	Universidad de Zaragoza	7/2008-2010
Investigador Ramón y Cajal	Universidad de Zaragoza e Instituto de Investigación en Ingeniería de Aragón	11/2003-6/2008
Ingeniero de Sistemas	Universidad de Zaragoza	5/2003- 11/2003
Ingeniero de Sistemas	Universidad de Zaragoza	2/2002 – 10/2002
Beca FPI (MEC)	Universidad de Zaragoza	1/1998 – 12/2001
Beca en proyecto europeo	Universidad Técnica de Lisboa, Portugal	7/2000 – 12/2000
Beca Egide	LAAS-CNRS, Francia	4/2000 – 5/2000
Colaborador	Universidad de Zaragoza	1997 – 1998
Colaborador	Universidad Complutense de Madrid	10/1995 – 6/1996

Idiomas (R = regular, B = bien, C = correctamente)

Idioma	Habla	Lee	Escribe
Inglés	C	C	C
Francés	C	C	C
Portugués	C	C	C

Publicaciones Internacionales en Revista (con revisión por pares y ISSN)

AUTORES: E Lopez-Larraz, C Escolano, A Robledo, L Morlas, A Alda, J Minguez

TITULO: Garments that measure EEG: Evaluation of an EEG sensor layer fully implemented with smart textiles

FECHA DE PUBLICACION: 2023

PUBLICACION: Under review in Frontiers of Neuroscience

AUTORES: F Giakoni, M López, F Segado, A Manzanares, J Minguez

TITULO: An implicit research methodology to evaluate advertising effectiveness in Esports streaming based on viewers' gaze, cognitive and emotional responses.

FECHA DE PUBLICACION: 2022

PUBLICACION: SPORT TK-Revista EuroAmericana de Ciencias del Deporte 11, 21-21

AUTORES: C Escolano, E López-Larraz, J Minguez, L Montesano

TITULO: Brain-computer interface-based neurorehabilitation: from the lab to the users' home

FECHA DE PUBLICACION: 2022

PUBLICACION: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation IV

AUTORES: A Robledo, M Sierra-Torralba, M Esparza-Laizzo, E Lopez-Larraz, TITULO: Incorporating movement-related sensor data to automatic sleep scoring

TITULO: Incorporating movement-related sensor data to automatic sleep scoring

FECHA DE PUBLICACION: 2022

PUBLICACION: Journal of Sleep research 31

AUTORES: T Ros, S Enriquez-Geppert, V Zotev, KD Young, G Wood, et al

TITULO: Consensus on the reporting and experimental design of clinical and cognitive-behavioural neurofeedback studies (CRED-nf checklist)

FECHA DE PUBLICACION: 2020

PUBLICACION: Brain 143 (6), 1674-1685

AUTORES: E López-Larraz, C Escolano, L Montesano, J Minguez

TITULO: Reactivating the Dormant Motor Cortex After Spinal Cord Injury With EEG Neurofeedback: A Case Study With a Chronic, Complete C4 Patient

FECHA DE PUBLICACION: 2018

PUBLICACION: Clinical EEG and neuroscience,

ASPECTOS MAS RELEVANTES: 210/261 in Neurosciences. Factor de impacto: 1.8

AUTORES: AI Sburlea, L Montesano, J Minguez

TITULO: Advantages of EEG phase patterns for the detection of gait intention in healthy and stroke subjects

FECHA DE PUBLICACION: 2018

PUBLICACION: Journal of neural engineering 14 (3)

REFERENCIA (ISSN): 1741-2560

ASPECTOS MAS RELEVANTES: Impact Factor: 2,7. Q1 Rehabilitation 6/64

AUTORES: J. Antelis, L. Montesano, A. Ramos-Murguialday, N. Birbaumer, J. Minguez

TITULO: Decoding Upper Limb Movement Attempt from EEG Measurements of the Contralesional Motor Cortex in Chronic Stroke Patients

FECHA DE PUBLICACION: 2016
PUBLICACION: IEEE Transactions on Biomedical Engineering Volume: 64 Issue: 1
REFERENCIA (ISSN): 0018-9294
ASPECTOS MAS RELEVANTES: (Q2 22/76 in Biomedical Engineering) Factor de impacto: 2.468

AUTORES: F Melinscak, L Montesano, J Minguez
TITULO: Asynchronous detection of kinesthetic attention during mobilization of lower limbs using EEG measurements
FECHA DE PUBLICACION: 2016
PUBLICACION: Journal of neural engineering 13 (1).
REFERENCIA (ISSN): 1741-2560
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Impact Factor: 2,7. Q1 Rehabilitation 6/64

AUTORES: E. López-Larraz, F. Trincado-Alonso, V. Rajasekaran, S. Pérez-Nombela, A. del-Ama, J. Aranda, J. Minguez, A. Gil-Agudo, L. Montesano
TITULO: Control of an Ambulatory Exoskeleton with a Brain–Machine Interface for Spinal Cord Injury Gait Rehabilitation
FECHA DE PUBLICACION: 2016
PUBLICACION: Frontiers in Neuroscience Vol. 10, Pag 359
REFERENCIA (ISSN): 1662-453X
ASPECTOS MAS RELEVANTES: (Q2 Neuroscience 88/256) Factor de impacto: 3.398

AUTORES: A. Sburlea, L. Montesano, R. Cano de la Cuerda, I. Alguacil, J. C. Miangolarra-Page, J. Minguez
TITULO: Detecting intention to walk in stroke patients from pre-movement EEG correlates
FECHA DE PUBLICACION: 2015
PUBLICACION: Journal of neuroengineering and rehabilitation Vol. 12, Pag 1
REFERENCIA (ISSN): 1743-0003
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Q1 in Rehabilitation (6/64) Factor de impacto: 2.7

AUTORES: J. Ibáñez, JI Serrano, MD Del Castillo, J. Minguez, J.L. Pons
TITULO: Predictive classification of self-paced upper-limb analytical movements with EEG
FECHA DE PUBLICACION: 2015
PUBLICACION: Medical & biological engineering & computing Vol. 53, Num 11, Pag 1201-1210
REFERENCIA (ISSN): 1741-0444
ASPECTOS MAS RELEVANTES: (Q2 40/104 in CS Interdisciplinary) Factor de impacto: 1.797

AUTORES: E. López-Larraz, L. Montesano, Á. Gil-Agudo, J. Minguez, A. Oliviero
TITULO: Evolution of EEG Motor Rhythms after Spinal Cord Injury: A Longitudinal Study
FECHA DE PUBLICACION: 2015
PUBLICACION: PloS one Vol. 10, Num. 7
REFERENCIA (ISSN): 1932-6203
ASPECTOS MAS RELEVANTES: (Q1 11/63 in Multidisciplinary Sciences) Factor de impacto: 3.057

AUTORES: J. Omedes, J. Minguez, L. Montesano
TITULO: Analysis and asynchronous detection of gradually unfolding errors during monitoring tasks
FECHA DE PUBLICACION: 2015
PUBLICACION: Journal of neural engineering 12 (5)
REFERENCIA (ISSN): 1741-2560
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Impact Factor: 2,7. Q1 Rehabilitation 6/64

AUTORES: A. Sburlea, L. Montesano, J. Minguez
TITULO: Continuous detection of the self-initiated walking pre-movement state from EEG correlates without session-to-session recalibration

FECHA DE PUBLICACION: 2015
PUBLICACION: Journal of neural engineering 12 (3)
REFERENCIA (ISSN): 1741-2560
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Impact Factor: 2,7. Q1 Rehabilitation 6/64

AUTORES: I. Iturrate, R. Chavarriaga, L. Montesano, J. Mínguez, J.R. Millán
TITULO: Teaching brain-machine interfaces as an alternative paradigm to neuroprosthetics control
FECHA DE PUBLICACION: 2015
PUBLICACION: Scientific reports 5
REFERENCIA (ISSN): 2045-2322
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Impact Factor:5,578, Q1 Multidisciplinary Sciences (5/56)

AUTORES: C Escolano, M Navarro-Gil, J Garcia-Campayo, J Mínguez
TITULO: The effects of a single session of upper alpha neurofeedback for cognitive enhancement: A sham-controlled study
FECHA DE PUBLICACION: 2014
PUBLICACION: Applied psychophysiology and biofeedback. Vol. 39, Num. 3-4, Pag. 227-236.
REFERENCIA (ISSN): 1081-5937
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Q3 69/122 in Psychology, Clinical, Factor de impacto: 1.481

AUTORES: C Escolano, M Navarro-Gil, J Garcia-Campayo, M. Congedo, J Mínguez
TITULO: The effects of individual upper alpha neurofeedback in ADHD: an open-label pilot study
FECHA DE PUBLICACION: 2014
PUBLICACION: Applied psychophysiology and biofeedback. Vol. 39, Num. 3-4, Pag. 193-202.
REFERENCIA (ISSN): 1081-5937
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Q3 69/122 in Psychology, Clinical, Factor de impacto: 1.481

AUTORES: E. López-Larraz, L. Montesano, A. Gil-Agudo, J. Mínguez
TITULO: Continuous decoding of movement intention of upper limb self-initiated analytic movements from pre-movement EEG correlates
FECHA DE PUBLICACION: 2014
PUBLICACION: Journal of neuroengineering and rehabilitation. Vol. 11, Num. 1, Pag. 1.
REFERENCIA (ISSN): 1743-0003
ASPECTOS MAS RELEVANTES: (Q1 9/65 in Rehabilitation, Q2 25/76 in Bimedical Engineering) Factor de impacto: 2.419

AUTORES: I. Iturrate, R. Chavarriaga, L. Montesano, J. Mínguez, JdR Millán
TITULO: Latency correction of event-related potentials between different experimental protocols
FECHA DE PUBLICACION: 2014
PUBLICACION: Journal of neural engineering 11 (3)
REFERENCIA (ISSN): 1741-2560
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Impact Factor: 2,7. Q1 Rehabilitation 6/64

AUTORES: C. Escolano, M. Navarro-Gil, J. Garcia-Campayo, M. Congedo, D. De Ridder, J. Mínguez
TITULO: A controlled study on the cognitive effect of alpha neurofeedback training in patients with major depressive disorder
FECHA DE PUBLICACION: 2014
PUBLICACION: Frontiers in behavioral neuroscience. Vol 8.
REFERENCIA (ISSN): 1662-5153
ASPECTOS MAS RELEVANTES: (Q1 6/51 IN Behavioral Sciences) Factor de impacto: 3.392

AUTORES: J. Antelis, L. Montesano, A. Ramos-Murguialday, N. Birbaumer, J. Mínguez
TITULO: On the usage of linear regression models to reconstruct limb kinematics from low frequency EEG signals
FECHA DE PUBLICACION: 2013

PUBLICACION: PloS one Vol. 8, Num. 4
REFERENCIA (ISSN): 1932-6203
ASPECTOS MAS RELEVANTES: (Q1 11/63 in Multidisciplinary Sciences) Factor de impacto: 3.534

AUTORES: I. Iturrate, L. Montesano, J. Minguez
TITULO: Task-Dependent Non-Stationarities in Error-Related Potentials for Single-Trial Detection in Brain-Computer
FECHA DE PUBLICACION: 2013
PUBLICACION: Journal of neural engineering 10 (2)
REFERENCIA (ISSN): 1741-2560
ASPECTOS MAS RELEVANTES: Impact Factor: 2,7. Q1 Rehabilitation 6/64

AUTORES: J. M. Antelis, J. Minguez
TITULO: DYNAMO: Concurrent Dynamic Multi-Model Source Localization Method for EEG and/or MEG
FECHA PUBLICACIÓN: 2013
PUBLICACIÓN: Methods in Neuroscience. Vol. 212, Num. 1, Pag. 28-42.
REFERENCIA (ISSN): 0165-0270
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: (Q3 47/77 in Neuroscience). Factor de impacto: 2.053

AUTORES: C. Escolano, J. M. Antelis, and J. Minguez
TITULO: A Telepresence Robot Controlled with a Non-invasive Brain-Computer Interface
FECHA PUBLICACIÓN: 2012
PUBLICACIÓN: IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics (Part B). Vol. 42, Num 3, Pag. 793-804
REFERENCIA (ISSN): 1083-4419
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: (Q1 3/123 in CS, Artificial Intelligence) Factor de impacto: 6.2

AUTORES: C. Escolano and J. Minguez
TITULO: Sistema de Teleoperación Multi-Robot basado en Interfaz Cerebro-Computador
FECHA PUBLICACIÓN: 2011
PUBLICACIÓN: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, Volume 8, Number 2, pages 16-23
REFERENCIA (ISSN): 1697-7912
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: (JCR 3/19) Factor de impacto: 0.475

AUTORES: J.M. Antelis, L. Montesano, J. Minguez
TITULO: Towards Decoding 3D Finger Trajectories from EEG
FECHA PUBLICACIÓN: 2011
PUBLICACIÓN: International Journal of Bioelectromagnetism
REFERENCIA (ISSN): 1456-7857

AUTORES: Luis Montesano, Sonu Bhaskar, Marta Díaz, Javier Minguez
TITULO: Towards an Intelligent Wheelchair System for Cerebral Palsy Users
FECHA PUBLICACIÓN: 2010
PUBLICACIÓN: IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering. Vol. 18, Num. 2.
REFERENCIA (ISSN): 1534-4320
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 2/27 en 2008 (keyword rehabilitación)

AUTORES: Iñaki Iturrate, Javier Antelis, Javier Minguez y Andrea Kuebler
TITULO: Non-Invasive Brain-Actuated Wheelchair based on a P300 Neurophysiological Protocol and Automated Navigation
FECHA PUBLICACIÓN: Junio 2009
PUBLICACIÓN: IEEE Transactions on Robotics, vol. 25, no. 3, pp. 614–627
REFERENCIA (ISSN): 1552-3098
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 1/12 en 2008 (keyword de robótica)

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montano
TÍTULO: Extending Collision Avoidance Methods to Consider the Vehicle Shape, Kinematics, and Dynamics of a Mobile Robot
FECHA PUBLICACIÓN: 2009
PUBLICACIÓN: IEEE Transactions on Robotics. Volume 25. Issue 2. pp. 367-381.
REFERENCIA (ISSN): 1552-3098
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 1/12 en 2008 (keyword de robótica)

AUTORES: J.M. Antelis, J. Mínguez
TÍTULO: EEG source localization Based on Dynamic Bayesian Estimation
FECHA PUBLICACIÓN: 2009
PUBLICACIÓN: International Journal of Bioelectromagnetism Vol. 11, No. 4, pp. 179- 184
REFERENCIA (ISSN): 1456-7857

AUTORES: Luis Montesano, Javier Mínguez, Luis Montano
TÍTULO: Modeling Dynamic Scenarios for Local Sensor-Based Motion Planning
FECHA PUBLICACIÓN: 2008
PUBLICACIÓN: Autonomous Robots. Vol 5 (3)
REFERENCIA (ISSN): 1573-7527
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 2/12 en 2006

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montesano, Luis Montano
TÍTULO: Lessons Learned in Integration for Sensor-Based Robot Navigation Systems
FECHA PUBLICACIÓN: 2006
PUBLICACIÓN: International Journal of Advanced Robotic Systems. Volume 3, No 1, pp. 85-91.
REFERENCIA (ISSN): 1729-8806
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 9/12 en 2005 – (keyword de robótica).

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montesano, Florent Lamiraux
TÍTULO: Metric-based Scan Matching Algorithms for Sensor Displacement Estimation
FECHA PUBLICACIÓN: 2006
PUBLICACIÓN: IEEE Transactions on Robotics. Volume: 22, Issue: 5. pp: 1047- 1054
REFERENCIA (ISSN): 1552-3098
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 1/12 en 2006

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montano, José Santos-Víctor
TÍTULO: Abstracting the Shape and Kinematic Constraints from Obstacle Avoidance Methods
FECHA PUBLICACIÓN: 2006
PUBLICACIÓN: Autonomous Robots. Volume 20, Issue 1, pp. 42-59, 2006.
REFERENCIA (ISSN): 1573-7527
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 2/12 en 2006 (keyword de robótica)

AUTORES: Javier Mínguez y Luis Montano
TÍTULO: Sensor-Based Motion Generation in Unknown, Dynamic and Troublesome Scenarios
FECHA PUBLICACIÓN: 2005
PUBLICACIÓN: Journal of Robotics and Autonomous Systems, 52(4), 290-311.
REFERENCIA (ISSN): 0921-8890
ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 4/12 en 2006 (keyword de robótica)

AUTORES: Javier Mínguez y Luis Montano

TITULO: Nearness Diagram Navigation: Collision Avoidance in Troublesome Scenarios

FECHA PUBLICACIÓN: 2004

PUBLICACIÓN: IEEE Transactions on Robotics and Automation, 20(1), 45-59, 2004.

REFERENCIA (ISSN): 1042-296X

ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Posición en Journal citation reports: 1/12 en 2004 (keyword de robótica)

Publicaciones Internacionales en Congresos (con revisión por pares y ISSN)

AUTORES: J.M. Antelis, L. Montesano, A.R. Murguialday, N. Birbaumer, and J. Mínguez
TÍTULO: Intersession adaptation of the EEG-based detector of self-paced walking intention in stroke patients
PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: Milán (Italia)
AÑO: 2016.

AUTORES: Filip Melinscak, Luis Montesano, Javier Mínguez
TÍTULO: Discriminating between attention and mind wandering during movement using EEG
PUBLICACION: Proc. 6th Int. Brain-Computer Interface Conf.
LUGAR: Graz (Austria)
AÑO: 2014.

AUTORES: I. Iturrate, R. Chavarriaga, L. Montesano, J. Mínguez, J.R. Millán
TÍTULO: Latency correction of error-related potentials reduces BCI calibration time
PUBLICACION: Proc. 6th Int. Brain-Computer Interface Conf.
LUGAR: Graz (Austria)
AÑO: 2014.

AUTORES: Carlos Escolano, M Navarro-Gil, J Garcia-Campayo, J Mínguez
TÍTULO: EEG-based upper-alpha neurofeedback for cognitive enhancement in major depressive disorder: A preliminary, uncontrolled study
PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: Osaka (Japón)
AÑO: 2013.

AUTORES: J. Omedes, I. Iturrate, L. Montesano, J. Mínguez
TÍTULO: Using frequency-domain features for the generalization of EEG error-related potentials among different tasks
PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: Osaka (Japón)
AÑO: 2013.

AUTORES: I. Iturrate, L. Montesano, J. Mínguez
TÍTULO: Shared-control brain-computer interface for a two dimensional reaching task using EEG error-related potentials
PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: Osaka (Japón)
AÑO: 2013.

AUTORES: I. Iturrate, L. Montesano, J. Mínguez
TÍTULO: NeuroGame project: multimodal videogame neuro-evaluation
PUBLICACION: Proceedings of the 13th International Conference on Interacción Persona-Ordenador
LUGAR: Elche (España)
AÑO: 2012.

AUTORES: J.M. Antelis, L. Montesano, A.R. Murguialday, N. Birbaumer, and J. Mínguez
TÍTULO: Continuous decoding of intention to move from contralesional hemisphere brain oscillations in severely affected chronic stroke patients

PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: San Diego (USA)
AÑO: 2012.

AUTORES: J.M. Antelis, L. Montesano, X. Giralt, A. Casals, J. Minguez
TITULO: Detection of movements with attention or distraction to the motor task during robot-assisted passive movements of the upper limb
PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, San Diego (USA) , 2012.
LUGAR: San Diego (USA)
AÑO: 2012.

AUTORES: I. Iturrate, R. Chavarriaga, L. Montesano, J. Minguez, and J.d.R. Millan
TITULO: Latency Correction of Error Potentials between Different Experiments Reduces Calibration Time for Single-Trial Classification
PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, San Diego (USA) , 2012.
LUGAR: San Diego (USA)
AÑO: 2012.

AUTORES: C. Escolano, B. Olivan, Y. Lopez-del-Hoyo, J. Garcia-Campayo, and J. Minguez
TITULO: Double-Blind Single-Session Neurofeedback Training in Upper-Alpha for Cognitive Enhancement of Healthy Subjects
PUBLICACION: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: San Diego (USA)
AÑO: 2012.

AUTORES: E. López-Larraz, J.M. Antelis, A. Gil-Agudo, L. Montesano, and J. Minguez
TITULO: Continuous Decoding of Motor Attempt and Motor Imagery from EEG Activity in Spinal Cord Injury Patients
PUBLICACIONES International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: San Diego (USA)
AÑO: 2012.

AUTORES: E. López-Larraz, C. Escolano, and J. Minguez
TITULO: Upper Alpha Neurofeedback Training Over the Motor Cortex Increases SMR Desynchronization in Motor Tasks
PUBLICACIONES: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society,
LUGAR: San Diego (USA)
AÑO: 2012.

AUTORES: J. Gomez, M. Aguilar, E. Horna, and Javier Minguez
TITULO: Quantification of Event-Related Desynchronization / Synchronization at Low Frequencies in a Semantic Memory Task
PUBLICACIONES: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR: San Diego (USA)
AÑO: 2012.

AUTORES: M.Aguilar, M.Congedo and J.Minguez.
TITULO: A Data-Driven Process for the Development of an Eyes-closed EEG Normative Database
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Boston, USA
AÑO: 2011

AUTORES: M.Rodrigo, L.Montesano and J.Minguez.

TITULO: Classification of Resting, Anticipation and Movement States in Self-Initiated Arm Movements for EEG Brain Computer Interfaces
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Boston, USA
AÑO: 2011

AUTORES: C.Escolano, M.Aguilar and J.Minguez.
TITULO: EEG-based Upper Alpha Neurofeedback Training Improves Working Memory Performance
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Boston, USA
AÑO: 2011

AUTORES: I.Iturrate, L.Montesano, R.Chavarriaga, J.d.R.Millán and J.Minguez
TITULO: Minimizing Calibration Time Using Inter-Subject Information of Single-Trial Recognition of Error Potentials in Brain-Computer Interfaces
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Boston, USA
AÑO: 2011

AUTORES: E.López-Larraz, I.Iturrate, C.Escolano, I.García, L.Montesano, and J.Minguez
TITULO: Single-Trial Classification of Feedback Potentials within Neurofeedback Training with an EEG Brain-Computer Interface
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Boston, USA
AÑO: 2011

AUTORES: E.López-Larraz, M.Creatura, I.Iturrate, L.Montesano, and J.Minguez
TITULO: EEG Single-Trial Classification of Visual, Auditive and Vibratory Feedback Potentials in Brain-Computer Interfaces
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Boston, USA
AÑO: 2011

AUTORES: I.Iturrate, L.Montesano, R. Chavarriaga, J.d.R. Millán and J.Minguez
TITULO: Spatio-temporal filtering for EEG error related potentials
PUBLICACIÓN: 5th International Brain-Computer Interface Conference
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Graz (Austria)
AÑO: 2011

AUTORES: C. Escolano, A. Ramos Murguialday, T. Matuz, N. Birbaumer, J. Minguez.
TITULO: A Telepresence Robotic System operated with a P300-based Brain-Computer Interface: Initial Tests with ALS patients
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Argentina
AÑO: 2010

AUTORES: I. Iturrate, L. Montesano, J. Minguez
TITULO: Single Trial Recognition of Error-Related Potentials During Observation of Robot Operation
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Argentina
AÑO: 2010

AUTORES: J. Antelis, J. Minguez
TITULO: DYNAMO: Dynamic Multi-Model Source Localization Method for EEG and/or MEG
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Argentina
AÑO: 2010

AUTORES: E. Lopez-Larraz, I. Iturrate, L. Montesano, J. Minguez
TITULO: Real-Time Recognition of Feedback Error-Related Potentials during a Time-Estimation Task
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Argentina
AÑO: 2010

AUTORES: E. Lopez-Larraz, O. M. Mozos, J. Antelis, J. Minguez.
TITULO: Syllable-Based Speech Recognition Using EMG
PUBLICACIÓN: International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Argentina
AÑO: 2010

AUTORES: Iñaki Iturrate, Luis Montesano and Javier Minguez
TITULO: Robot Reinforcement Learning using EEG-based reward signals
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA) 2010 (en revisión)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Alaska, EEUU
AÑO: 2010
ASPECTOS DE INTERES: La conferencia internacional IEEE International Conference on Robotics and Automation es la de mayor factor de impacto en robótica (fuente Science Citation Reports) en Ciencias de la Computación (Informática).

AUTORES: L. Armesio, J. Minguez and L. Montesano
TITULO: A Generalization of the Metric-Based Iterative Closest Point Technique for 3D Scan Matching
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA) 2009 (en revisión)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Alaska, EEUU
AÑO: 2010
ASPECTOS DE INTERES: La conferencia internacional IEEE International Conference on Robotics and Automation es la de mayor factor de impacto en robótica (fuente Science Citation Reports) en Ciencias de la Computación (Informática).

AUTORES: J.M. Antelis, J. Minguez
TITULO: Dynamic solution to the EEG source localization problem using Kalman Filters and Particle Filters
PUBLICACIÓN: Proceedings of the 31st Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Osaka, Japón
REFERENCIA: ISSN: 0739-5175
AÑO: 2009

AUTORES: Iñaki Iturrate, Javier Antelis and Javier Minguez
TITULO: Non-Invasive Brain-Actuated Wheelchair based on a P300 Neurophysiological Protocol and Automated Navigation
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA) 2009
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Kobe, Japan
AÑO: 2009
ASPECTOS DE INTERES: La conferencia internacional IEEE International Conference on Robotics and Automation es la de mayor factor de impacto en robótica (fuente Science Citation Reports) en Ciencias de la Computación (Informática).

AUTORES: Iñaki Iturrate, Carlos Escolano, Javier Antelis and Javier Minguez
TITULO: Robotic rehabilitation devices based on Brain-Computer Interfaces: wheelchair and teleoperated robot

PUBLICACIÓN: Proceedings of the III PUBLICACIÓN Internacional sobre Domótica, Robótica y Teleasistencia para Todos (DRT4ALL 2009)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Barcelona, España
AÑO: 2009

AUTORES: Javier Antich, Alberto Ortiz, and Javier Mínguez
TITULO: A Bug-Inspired Algorithm for Efficient Anytime Path Planning
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: San Louis, USA
AÑO: 2009

AUTORES: Javier Antich, Alberto Ortiz, and Javier Mínguez
TITULO: ABUG: A Fast Bug-derivative Anytime Path Planner with Provable Suboptimality Bounds
PUBLICACIÓN: Proceedings of the International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2009)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Munich, Germany
AÑO: 2009

AUTORES: J.L. Jiménez, I. Rañó and J. Mínguez.
TITULO: Advances in a Framework for Automatic Evaluation of Obstacle Avoidance Algorithms.
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Workshop of Benchmarking in Robotics, in the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Beijing, China.
AÑO: 2007

AUTORES: J. Mínguez, L. Montano
TITULO: Abstracting any Vehicle Shape and the Kinematics and Dynamic Constraints from Reactive Collision Avoidance Methods
PUBLICACIÓN: Proceedings of the European Conference on Mobile Robotics (ECMR'2007)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Freiburg, Alemania
AÑO: 2007

AUTORES: C. Angulo, J. Mínguez, M. Díaz, A. Catalá
TITULO: Ongoing Research on Adaptive Smart Assistive Systems for Disabled People in Autonomous Movement
PUBLICACIÓN: Proceedings of the II PUBLICACIÓN Internacional de Domótica, Robótica y Teleasistencia
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Madrid, España
AÑO: 2007

AUTORES: J. Mínguez, L. Montesano, M. Díaz, C. Canalís
TITULO: Intelligent Robotic Mobility System for Cognitive Disabled Children
PUBLICACIÓN: Proceedings of the II PUBLICACIÓN Internacional de Domótica, Robótica y Teleasistencia
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Madrid, España
AÑO: 2007

AUTORES: D. Rodríguez-Losada, J. Mínguez
TITULO: Improved Data Association for ICP-based Scan Matching in Noisy and Dynamic Environments
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Roma, Italia.
AÑO: 2007

AUTORES: I. Rañó and J. Mínguez.

TITULO: Steps Towards the Automatic Evaluation of Robot Obstacle Avoidance Algorithms
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Beijing, China
AÑO: 2006

AUTORES: L. Montesano, J. Mínguez, J.M. Alcubierre, L. Montano
TITULO: Towards the Adaptation of a Robotic Wheelchair for Cognitive Disabled Children.
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Beijing, China
AÑO: 2006

AUTORES: J.Mínguez.
TITULO: Benchmarking Collision Avoidance Techniques
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Workshop on Benchmarking in EUROS and EURON
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Palermo, Italy
AÑO: 2006

AUTORES: D. Vikenmark, J. Mínguez
TITULO: Reactive Obstacle Avoidance for Mobile Robots that Operate in Confined 3D Workspaces
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE Mediterranean Electro-technical Conference
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Málaga, Spain.
AÑO: 2006

AUTORES: Luis Montesano, Javier Mínguez and Luis Montano
TITULO: Local Indoor Environment Modelling for Sensor-based Navigation
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Workshop in IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Orlando, USA
AÑO: 2006

AUTORES: J. Mínguez, D. Vikenmark
TITULO: The Obstacle Restriction Method (ORM) for Robot Collision Avoidance in 3D Confined Scenarios
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Workshop in IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Orlando, USA
AÑO: 2006

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montesano and Luis Montano
TITULO: Autonomous Motion Generation for a Robotic Wheelchair
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente (Video)
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Orlando, USA
AÑO: 2006

AUTORES: Lydia Biota, Luis Montesano, Javier Mínguez and Florent Lamiraux
TITULO: Toward a Metric-Based Scan Matching Algorithm for Displacement Estimation in 3D Workspaces

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Orlando, USA
AÑO: 2006

AUTORES: J.M Alcubierre, Javier Mínguez, Luis Montesano, Luis Montano, O. Saz and E. Lleida
TITULO: Silla de Ruedas Inteligente Controlada por Voz
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the I PUBLICACIÓN Internacional de Domótica, Robótica y Teleasistencia
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Madrid, España.
AÑO: 2005

AUTORES: Javier Mínguez
TITULO: Integration of Planning and Reactive Obstacle Avoidance in Sensor-based Navigation
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Edmonton, Canada
AÑO: 2005

AUTORES: Javier Mínguez
TITULO: The Obstacle Restriction Method for Obstacle Avoidance in Difficult Scenarios
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Edmonton, Canada
AÑO: 2005

AUTORES: Luis Montesano, Javier Mínguez and Luis Montano
TITULO: Probabilistic Scan Matching for Motion Estimation in Unstructured Environments
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Asistencial
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Edmonton, Canada
AÑO: 2005

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montesano y Florent Lamiraux
TITULO: Metric-based ScanMatching Algorithms for Mobile Robot Displacement Estimation
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Barcelona, Spain
AÑO: 2005

AUTORES: Luis Montesano, Javier Mínguez, Luis Montano
TITULO: Modeling the Static and Dynamic Parts of the Environment to Improve Sensor-based Navigation
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Asistencial
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Barcelona, Spain
AÑO: 2005

AUTORES: Javier Mínguez, Javier Osuna y Luis Montano
TITULO: A Divide and Conquer Strategy based on Situations to Achieve Reactive Collision Avoidance in Troublesome Scenarios

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente.
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: New Orleans, USA
AÑO: 2004

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montesano y Luis Montano
TÍTULO: An Architecture for Sensor-Based Navigation in Realistic Scenarios i.e. Dynamic and Troublesome
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems..
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Sendai (Japan)
AÑO: 2004

AUTORES: Javier Mínguez
TÍTULO: The Ego-KinoDynamic Space: Collision Avoidance for any-Shape Mobile Robots with Kinematics and Dynamic Constraints
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems..
LUGAR DE CELEBRACIÓN: USA.
AÑO: 2003

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montano y Oussama Khatib
TÍTULO: Reactive Collision Avoidance for Navigation at High Speeds or Systems with Slow Dynamics
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems..
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Suiza.
AÑO: 2002

AUTORES: Javier Mínguez y Luis Montano
TÍTULO: Robot Navigation in very Dense and Cluttered Indoor/Outdoor Environments.
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente.
PUBLICACIÓN: Proceedings of the International Federation of Automatic Control.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: España.
AÑO: 2002

AUTORES: J.M Ibarra, U. Zaldivar, E. Iturbe, J. López, Luis Montano y Javier Mínguez
TÍTULO: 3D Mapping for Mobile Robots using Interactive Virtual Worlds and Internet Teleoperation.
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Presencial.
PUBLICACIÓN: Proceedings of the International Federation of Automatic Control.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: España.
AÑO: 2002

AUTORES: Javier Mínguez, Luis Montano, Thierry Simeon and Rachid Alami
TÍTULO: Global Nearness Diagram Navigation (GND)
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente.
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Korea.
AÑO: 2001

AUTORES: Javier Mínguez y Luis Montano

TITULO: Nearness Diagram Navigation (ND), A New Real-Time Collision Avoidance Approach
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems..
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Japón.
AÑO: 2000

AUTORES: R. Alami, I. Belousov, S. Fleury, M. Herb, F. Ingrand, Javier Mínguez, B. Morisset
TITULO: Diligent: Towards a Humman-friendly Navigation System
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Presencial
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems..
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Japón.
AÑO: 2000

Capítulos de Libro o Publicaciones

AUTORES: E. López-Larraz, C. Escolano, J. Minguez

TITULO CAPITULO: DYNAMO: Using upper alpha neurofeedback training to improve SMR desynchronization

FECHA PUBLICACIÓN: 2013

PUBLICACIÓN: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation. Vol. 212, Num. 1, Pag. 28-42.

EDITOR: Springer Berlin Heidelberg

REFERENCIA (ISBN): 978-3-642-34546-3

AUTORES: C. Escolano, B. Olivan, Y Lopez-del-Hoyo, J Garcia-Campayo, J. Minguez

TITULO CAPITULO: Upper-alpha neurofeedback training for cognitive enhancement: A single-session study

FECHA PUBLICACIÓN: 2013

PUBLICACIÓN: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation. Vol. 212, Num. 1, Pag. 28-42.

EDITOR: Springer Berlin Heidelberg

REFERENCIA (ISBN): 978-3-642-34546-3

AUTOR: Javier Mínguez, F. Lamiroux, J.P. Laumond

TITULO: Motion Planning and Obstacle Avoidance

FECHA PUBLICACIÓN: 2008

REF. LIBRO: Handbook of Robotics

EDITORIAL: Springer Verlag

CLAVE: CL

ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Este proyecto consiste en la edición de un libro que resume en un *handbook* el estado del arte actual en el mundo de la robótica. Los investigadores que han participado ha sido por invitación de los editores y ha resultado ser uno de los proyectos más prestigiosos en el ámbito de la robótica.

AUTOR: Javier Mínguez, F. Lamiroux, J.P. Laumond

TITULO: Motion Planning and Obstacle Avoidance

FECHA PUBLICACIÓN: 2012

REF. LIBRO: Handbook of Robotics

EDITORIAL: Springer Verlag

CLAVE: CL

ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Este proyecto consiste en la edición de un libro que resume en un *handbook* el estado del arte actual en el mundo de la robótica. Los investigadores que han participado ha sido por invitación de los editores y ha resultado ser uno de los proyectos más prestigiosos en el ámbito de la robótica.

AUTOR: Javier Mínguez

TITULO: Robot Shape, Kinematics and Dynamics in Sensor-Based Motion Planning

FECHA PUBLICACIÓN: 2002

PAGINAS: 140

REF. LIBRO: Tesis de Doctorado

CLAVE: L

ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Tesis de doctorado.

AUTOR: Javier Mínguez

TITULO: Planificación y Navegación de Robots Móviles

FECHA PUBLICACIÓN: 1998

PAGINAS: 100

REF. LIBRO: Tesis de Licenciatura

CLAVE: L

ASPECTOS MÁS RELEVANTES: Tesis de Licenciatura.

Publicaciones en Congresos Nacionales

AUTORES: M. Aguilar and J. Minguez

TITULO: Diagnóstico y Evaluación de Terapias Neurocognitivas por medio de una Base Normativa de EEG Basal en Adultos

PUBLICACIÓN: VI Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Mallorca

AÑO: 2011

AUTORES: Raquel Noé, Carlos Escolano, Luis Montesano and Javier Mínguez

TITULO: Desarrollo de un Sistema de Control de Brazo Robot para la Realización de Tareas de Alcance por medio de una Interfaz Cerebro Computador

PUBLICACIÓN: VI Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Mallorca

AÑO: 2011

AUTORES: E. Horna, L. Montesano and J. Minguez

TITULO: 3D Target Decoding in Self-Initiated Arm Movements from Anticipatory Movement Potentials for EEG Brain Computer Interfaces

PUBLICACIÓN: 3er Simposio CEA de Bioingeniería. Técnicas de BCI (Brain-Computer Interface) y Neurotecnologías

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Mallorca

AÑO: 2011

AUTORES: M. Aguilar and J. Minguez

TITULO: . Diseño de una Base Normativa de EEG Basal en Adultos

PUBLICACIÓN: Revista oficial de la Facultad de Medicina de la Universidad de Zaragoza, Volume 51, Issue 1

AÑO: 2011

AUTORES: R. Noe, L. Montesano and J. Minguez

TITULO: . Desarrollo de un brazo robot controlado por una interfaz cerebro computador

PUBLICACIÓN: Revista oficial de la Facultad de Medicina de la Universidad de Zaragoza, Volume 51, Issue 1

AÑO: 2011

AUTORES: Javier Minguez

TITULO: Tecnología de Interfaz Cerebro-Computador

PUBLICACIÓN: Jornadas II Internacionales de Mayores y Nuevas Tecnologías

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Castellón

AÑO: 2010

AUTORES: Carlos Escolano, Iñaki Iturrate, Javier Antelis and Javier Minguez

TITULO: Dispositivos robóticos de rehabilitación basados en Interfaces-Cerebro Ordenador: silla de ruedas y robot para teleoperación

PUBLICACIÓN: Simposio CEA de Bioingeniería 2009

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Elche, España

AÑO: 2009

AUTORES: E. López Larraz, J.M. Antelis¹, O. Martínez-Mozos, J. Mínguez

TITULO: Diseño de un sistema de reconocimiento del habla mediante electromiografía

PUBLICACIÓN: XXVII PUBLICACIÓN Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica (CASEIB 2009)
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Cádiz, España
AÑO: 2009

AUTORES: M. Díaz, J. Mínguez, C. Angulo, M. Solana
TÍTULO: Estudio de usabilidad del sistema de navegación y la calidad del movimiento de una silla con motor robotizada
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: VII PUBLICACIÓN Internacional de Interacción Persona-Ordenador (Interaccion'06), 2006
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Ciudad Real, España
AÑO: 2006

AUTORES: Javier Mínguez
TÍTULO: La Robótica e Inteligencia Artificial
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Ponente
PUBLICACIÓN: Jornadas Europeas de Informática
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Zaragoza, España
AÑO: 2005

AUTORES: Javier Mínguez et al
TÍTULO: Simulación de un Sistema GPS utilizando Matlab
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Presencial
PUBLICACIÓN: Primer PUBLICACIÓN de usuarios de Matlab
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Primer PUBLICACIÓN de usuarios de Matlab.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: España.
AÑO: 1996

Contribuciones a Congresos Nacionales de Carácter Docente

AUTORES: Javier Civera, José Ramón Asensio, José Jesús Guerrero, Gonzalo López-Nicolás, Javier Mínguez, Iñaki Rañó, Javier Revilla y Enrique Teruel

TÍTULO: Implementación y evaluación de actividades de aprendizaje activo en asignaturas troncales de automática.

PUBLICACIÓN: XX Jornadas de Automática

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Valladolid, España

AÑO: 2009

Patentes y Modelos de utilidad

AUTORES: Javier Mínguez y Luis Montano

TITULO: Técnica de adaptación de sistemas de navegación con evitación de obstáculos para ser utilizados en ingenios que se mueven en medios aéreos, espaciales, acuáticos o terrestres.

REFERENCIA: 200302548

AÑO: 2004

AUTORES: Carlos Escolano, Monica Aguilar, Maria Lopez, Javier Mínguez

TITULO: Sistema y método de entrenamiento cognitivo mediante neuromodulación

REFERENCIA: 201231719

AÑO: 2012

AUTORES: Aitor Ruiz, Monica Aguilar, Maria Lopez, Javier Mínguez

TITULO: Electrodo de medida de electroencefalogramas.

REFERENCIA: 201231929

AÑO: 2012

AUTORES: Monica Aguilar, Alberto Valero, Maria Lopez, Javier Mínguez

TITULO: Sistema de medida mediante encefalogramas

REFERENCIA: 201331005.

AÑO: 2013

AUTORES: Javier Mínguez

TITULO: An electroencephalogram measurement device and a process for manufacturing thereof

REFERENCIA: 2022/36081

AÑO: 2022

AMBITO: Europeo

Participación en Proyectos de I+D financiados en Convocatorias públicas. (nacionales y/o internacionales)

1. Título: IA para el diagnóstico y tratamiento temprano de enfermedades con gran prevalencia en envejecimiento
Entidad financiadora: MIA.2021.M02.0007
Entidades participantes: 15
Duracion desde: 2021 hasta: 2024
Investigador responsable del proyecto coordinado: Capgemini
Investigador responsable (en colaboración con BitBrain): Javier Mínguez
Financiación: 1.7M€
2. Título: ELEVVO
Entidad financiadora: CDTI SoE -20221015
Entidades participantes: 1
Duracion desde: 2023 hasta: 2024
Investigador responsable del proyecto: Javier Mínguez
Financiación: 3,4M€
3. Título: Estandarización de protocolos de investigación, modelización y automatización de estudios de neuromarketing
Entidad financiadora: RTC-2016-4718-7
Entidades participantes: 2
Duracion desde: 2016 hasta: 2019
Investigador responsable del proyecto coordinado: María López
Investigador responsable (en colaboración con BitBrain): María López
Financiación: 0.5M€
4. Título: Restoration of upper limb function in individuals with high spinal cord injury by multimodal neuroprostheses for interaction in daily activities
Entidad financiadora: EU H2020-ICT-2014-1
Entidades participantes: 6
Duracion desde: 01/3/2015 hasta: 28/02/2018
Investigador responsable del proyecto coordinado: Prof. Gernot Muller
Investigador responsable (en colaboración con BitBrain): Javier Minguez
Financiación: 3.47M€
5. Título: Cognitive Control Framework for Robotic System
Entidad financiadora: EU FP7 ICT.2009.2.1
Entidades participantes: 10
Duracion desde: 01/2/2011 hasta: 31/01/2014
Investigador responsable del proyecto coordinado: Prof. Axel Grasser
Investigador responsable (en colaboración con BitBrain): Javier Minguez
Financiación: 8.7M€
6. Título: Neural Engineering
Entidad financiadora: EU FP7-PEOPLE-2012-ITN
Entidades participantes: 7
Duracion desde: 01/8/2012 hasta: 31/07/2016
Investigador responsable del proyecto coordinado: Prof. David Hawker
Investigador responsable (en colaboración con BitBrain): Javier Minguez
Financiación: 5.3M€
7. Título: Dispositivos Híbridos Neuroprotésicos y Neurorrobóticos para Compensación Funcional y Rehabilitación de Trastornos del Movimiento
Entidad financiadora: CONSOLIDER INGENIO 2010. Proyecto Coordinado.
Entidades participantes: 8
Duracion desde: 01/1/2011 hasta: 31/12/2015
Investigador responsable del proyecto coordinado: José Luis Pons
Investigador responsable Universidad Zaragoza: Luis Montano

Número de investigadores (Universidad Zaragoza): 7
Financiación Universidad Zaragoza: aprox. 400.000 €

8. Título: Neuro-control cognitivo de prótesis robóticas y de miembros humanos por estimulación eléctrica funcional para aplicaciones de rehabilitación.
Entidad financiadora: DPI2009-14732-C02-01. Proyecto Coordinado.
Entidades participantes: Universidad de Zaragoza, Faktronic
Duración desde: 01/1/2010 hasta: 31/12/2012
Investigador responsable del proyecto coordinado: Javier Mínguez
Investigador responsable Universidad Zaragoza: Javier Mínguez
Número de investigadores (Universidad Zaragoza): 5
Financiación Universidad Zaragoza: 167.000 €
9. Título: Ubiquitous Networking Robotics in Urban Settings (URUS)
Entidad financiadora: UE
Duración, desde: 2006 hasta: 2009
Investigador responsable: Alberto Sanfeliu
Investigador responsable Universidad Zaragoza: Luis Montano Gella
Financiación (Universidad Zaragoza): 237.043 €
10. Título: Semi-autonomous Monitoring and Robotics Technology (SMART II)
Entidad financiadora: UE Red TMR/SMART II
Entidad: Universidad Técnica de Lisboa
Duración, desde: 1/7/1999 hasta: 1/5/2000
Investigador responsable: José Santos Victor
11. Título: Sistema de Percepción modular y reconfigurable para Robótica (SISPER)
Entidad financiadora: CYTED-Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas (VII.14)
Entidades participantes: Universidad de Zaragoza, Universidades Iberoamérica
Duración desde: 1/7/97 hasta: 1/7/00
Investigador responsable internacional: L. Basáñez
Investigador responsable Universidad Zaragoza: L. Montano
Número de investigadores participantes: 8
12. Título: Programación Asistida de Robots para Tareas Industriales (PARTI)
Entidad financiadora: CYTED-Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas (Proyecto VII.20)
Entidades participantes: 9 Centros de Investigación Iberoamericanos
Duración desde: 1/7/2001 hasta: 31/6/2005
Investigador responsable internacional: Luis Basáñez Villalonga (IOC-UPC)
Investigador responsable Universidad Zaragoza: Luis Montano Gella
Número de investigadores participantes: 9 Grupos
13. Título: Red Iberoamericana de Robótica (RIBERO)
Entidad financiadora: CYTED-Subprograma VII: Electrónica e Informática Aplicadas (Red VII.1)
Entidades participantes: 27 Centros de Investigación Iberoamericanos
Duración desde: 1/7/2001 hasta: 31/6/2005
Investigador responsable internacional: Rafael Aracil Santonja (UPM)
Investigador responsable Universidad Zaragoza: Luis Montano Gella
Número de investigadores participantes: 27 Grupos
14. Título: European Robotics Research Network (EURON)
Entidad financiadora: Comisión Europea (IST-2000-26048)
Entidades participantes: Centros de Investigación en Robótica de la Unión Europea
Duración desde: 2002 hasta: 2003
Investigador responsable internacional: Henrik Christensen
Investigador responsable Universidad Zaragoza: J.D. Tardós

15. Título: Multi-vehicle exploration of outdoor unstructured environments, Entidad financiadora: STINT, Suecia (IG 2003-2007)
Duración, desde: 1/07/2003 hasta: 1/07/2007
Investigador responsable KTH, Suecia: Bo Wahlberg
Investigador responsable Universidad Zaragoza: Juan D. Tardós Solano
16. Título: European Robotics Research Network (EURON II)
Entidad financiadora: Comisión Europea (FP6-507728)
Entidades participantes: Centros de Investigación en Robótica de la Unión Europea
Duración, desde: 2004 hasta: 2007
Investigador responsable internacional: Henrik Christensen
Investigador responsable Universidad Zaragoza: J.D. Tardós
17. Título: Indoor Robotics
Entidad financiadora: Centre National de la Recherche Scientifique
Entidades participantes: LAAS-CNRS, Toulouse, Francia
Duración, desde: 10/1999 hasta: 5/2000
Investigador responsable internacional: Rachid Alami
18. Título: Outdoor Robotics
Entidad financiadora: Centre National de la Recherche Scientifique
Entidades participantes: LAAS-CNRS, Toulouse.
Duración, desde: 10/1999 hasta: 5/2000
Investigador responsable internacional: Raja Chatila
19. Título: Percepción sensorial, control y manipulación en robótica móvil para entornos interiores y exteriores
Subproyecto 1: Técnicas de tratamiento de información sensorial e integración percepción-acción
Entidad financiadora: CICYT (TAP97-0992-C02). Proyecto Coordinado.
Entidades participantes: Universidad de Zaragoza, IKERLAN (Guipuzcoa)
Duración desde: 1/8/97 hasta: 31/7/2000
Investigador responsable del proyecto coordinado: L. Montano
Número de investigadores: 15 (coordinado), 11 (Subproyecto1, UZ)
Financiación: 29.866.000 ptas.
20. Título: Diseño y desarrollo de una silla de ruedas motorizada con conducción asistida y navegación autónoma
Entidad financiadora: CICYT (DPI2000-1272)
Entidades participantes: Universidad de Zaragoza
Duración desde: 1/1/2001 hasta: 31/12/2003
Investigador responsable: Luis Montano Gella
Número de investigadores participantes: 8
Financiación: 10.080.000 ptas.
21. Título: Técnicas de exploración automatizada en aplicaciones de rescate (EXPRES)
Entidad financiadora: Dirección General de Investigación, MCYT (DPI2003-07986)
Entidades participantes: Universidad de Zaragoza
Duración, desde: 1/1/2004 hasta: 31/12/2006
Investigador responsable: Luis Montano Gella
Número de investigadores participantes: 25
Financiación: 366.160 €
22. Título: Robótica, Percepción y Tiempo Real,
Entidad financiadora: Gobierno de Aragón, grupo de investigación consolidado
Duración desde: 1/1/2002 hasta: 31/12/2007
Investigador responsable: Luis Montano Gella
Número de investigadores participantes: 23
Financiación: 71.808,22 €
23. Título: Infraestructura para el Instituto de Investigación en Ingeniería de Aragón (I3A)

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología- Gobierno de Aragón (UNZA-E002)
Duración desde: 2004 hasta: 2007
Investigador responsable I3A, Manuel Doblaré

24. Título: Evaluación Biomédica de Robots de Asistencia a la Movilidad
Entidad financiadora: DPI2006-15630-C02-02. Proyecto Coordinado.
Entidades participantes: Universidad de Zaragoza, Universidad Politécnica de Cataluña
Duración desde: 01/10/2006 hasta: 30/09/2009
Investigador responsable del proyecto coordinado: Cecilio Angulo
Investigador responsable Universidad Zaragoza: Javier Mínguez
Número de investigadores (Universidad Zaragoza): 5
Financiación Universidad Zaragoza: 163.350 €
25. Título: Red Nacional de Robótica
Entidad financiadora: CICYT (DPI2004-21080-E), 2005-2006
Entidades participantes: Grupos de investigación españoles.
Investigador responsable: C. Balaguer
Responsable Universidad Zaragoza: L. Montano
26. Título: Red de Bioingeniería
Entidad financiadora: CICYT, (DPI2002-12377-E), 2005-2006
Entidades participantes: Grupos de investigación españoles.
Investigador responsable: P. Caminal
Responsable Universidad Zaragoza: L. Montano
27. Título: Generador automático de código de control en tiempo real e integración multisensorial aplicación a procesos mecánicos y químicos
Entidad financiadora: CICYT, (TAP94-0832-C02-01)
Entidades participantes: Universidad Complutense de Madrid
Duración, desde: 9/1995 hasta: 10/1996
Investigador responsable: J.M. de la Cruz

Participación en Proyectos de Innovación Docente en Convocatorias públicas.

(nacionales y/o internacionales)

1. Título: Análisis y estudio de la usabilidad y posibilidades didácticas del Tablet PC en un centro de Educación Especial.
Entidades: Universidad de Zaragoza y CP de EE "Alborada", de Zaragoza.
Investigador principal: Javier Mínguez Zafra
Número de investigadores: 2
Financiación: 6.231 €
Área educativa: Educación Especial
Niveles educativos: Educación Infantil (EI), Educación Básica Obligatoria (EBO) y Transición a la Vida Adulta (TVA).
Fechas: 05/12/2006 al 15/06/2007
Entidad financiadora: Departamento de Educación de la Diputación General de Aragón.
2. Título: Implantación de actividades de aprendizaje activo en las asignaturas troncales de Automática para la titulación de Ingeniería Industrial
Entidades: Universidad de Zaragoza
Investigador principal: Enrique Teruel
Número de investigadores: 7
Financiación: 1000 €
Fechas: 2008 al 2009
Entidad financiadora: Universidad de Zaragoza
3. Título: Transversalidad de la materia Sistemas Automáticos en los grados de Ingeniería del ámbito industrial: Guías docentes
Entidades: Universidad de Zaragoza
Investigador principal: José Angel Castellanos
Número de investigadores: 10
Financiación: 1000 €
Fechas: 2010 al 2011
Entidad financiadora: Universidad de Zaragoza
4. Título: Inteligencia Artificial y Aprendizaje en el grado de Ingeniería Informática
Entidades: Universidad de Zaragoza
Investigador principal: Javier Mínguez y Luis Montesano
Número de investigadores: 2
Financiación: 0 €
Fechas: 2010 al 2011
Entidad financiadora: Universidad de Zaragoza

Participación en contratos de I+D de especial relevancia con Empresas y/o Administraciones
(nacionales y/o internacionales)

1. TÍTULO DEL PROYECTO: Informe Técnico sobre la evaluación de alternativas tecnológicas para la reducción de barreas asociadas a distintas tecnologías para discapacitados.
ENTIDAD FINANCIADORA: Ayuntamiento de Zaragoza
ENTIDADES PARTICIPANTES: Universidad de Zaragoza-I3A
DURACION DESDE: 1/06/2005 hasta: 31/08/2005
INVESTIGADOR RESPONSABLE: Luis Montano
Financiación: 14.000 €
2. TÍTULO DEL PROYECTO: Plataforma de interfaz cerebro-computador para control de elementos del entorno
ENTIDAD FINANCIADORA: Fundación ARAID
ENTIDADES PARTICIPANTES: Universidad de Zaragoza-I3A y Bit&Brain Technologies S.L.
DURACION DESDE: 1/06/2011 – 31/12/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE: Javier Mínguez
Financiación: 9.000 €
3. TÍTULO DEL PROYECTO: Nuevo Dispositivo Neurotecnológico para Tratamiento de la Depresión
ENTIDAD FINANCIADORA: Fundación ARAID
ENTIDADES PARTICIPANTES: Universidad de Zaragoza-I3A y Bit&Brain Technologies S.L.
DURACION DESDE: 1/06/2011 – 31/12/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE: Javier Mínguez
Financiación: 9.000 €

Actividades de Transferencia de Tecnología

Participación en la creación de empresas de contenido tecnológico

1. Protomotor de **Bit&Brain Technologies S.L.** spinoff del equipo investigador el cual lidero.
 2. Fui el promotor y coordinador del proyecto de creación de una empresa de contenido tecnológico. El objetivo fue crear una empresa para la transferencia de tecnología de navegación en robótica en diversas aplicaciones de servicio, en la que yo figuraba como consejero de la sociedad. El proyecto resultó **finalista del concurso IDEA** de 2003 convocado por el Gobierno de Aragón, orientado a la creación de spin-off.
 3. Actualmente me encuentro de excedencia en la Empresa gracias al programa de movilidad de investigadores de la Ley de la Ciencia (periodo 2012-2017).
-

Transferencia de resultados a laboratorios

1. Evaluación por otros grupos y laboratorios de técnicas de navegación de robots (ND, GND) y del correspondiente software desarrollado:
 - a. Trabajo intensivo de evaluación en el LAAS (Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes, Toulouse) .
 - b. Implantación en otros laboratorios en varios robots de diferentes geometrías y dinámica, en diferentes laboratorios: Universidad de Zaragoza, ISR-IST (Lisboa, Portugal), LAAS (Francia), University of Freiburg (Alemania), University of Standford, KTH (Suecia), Princeton (EEUU).
 2. Utilización de técnicas fuera de los laboratorios:
 - a. Se utiliza diariamente en un museo en Francia "La Cité del Space" en Toulouse por un robot guía de museo.
 - b. Se ha utilizado por uno de los vehículos participantes en el "Darpa Grand Challenge" 2004-2005. El equipo de Princeton recorrió en carrera 9.3 millas en el 2005.
-

Transferencia de resultados a dominios públicos

Incorporación de métodos desarrollados en el software de simulación multi-robot de dominio público y drivers para robots, de amplia utilización en la comunidad robótica internacional (en Septiembre el proyecto ha sido descargado 105,000 veces), denominado Player/Stage. En él se han incluido; (1) el método de navegación reactiva ND Navigation method desarrollado en los últimos años y publicado en diversas conferencias (ND, GND); y (2) el método de localización local MblCP scan matching publicado también en prestigiosas revistas.

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Estancias en Centros extranjeros
(estancias continuadas superiores a un mes)

CLAVE: D = doctorado, P = postdoctoral, I = invitado, C = contratado, O = otras (especificar).

CENTRO: Institute of Medical Psychology and Behavioral Neurobiology
LOCALIDAD: Tübingen PAIS: Alemania AÑO:2007 DURACIÓN: 6 meses
TEMA: Control de sistemas robóticos con la mente
CLAVE: P

CENTRO: LAAS-CNRS
LOCALIDAD: Toulouse PAIS: Francia AÑO:2004 DURACIÓN: 2 meses
TEMA: Movimiento libre de colisiones para robots que empujan carritos
CLAVE: I

CENTRO: LAAS-CNRS
LOCALIDAD: Toulouse PAIS: Francia AÑO:2002 DURACIÓN: 1 mes
TEMA: Navegación con vehículo con restricciones cinemáticas
CLAVE: D

CENTRO: Stanford University
LOCALIDAD: San Francisco PAIS: USA AÑO: 2001 DURACIÓN: 5 meses
TEMA: Evitación de colisiones para robots con restricciones dinámicas
CLAVE: D

CENTRO: Universidad Técnica de Lisboa
LOCALIDAD: Lisboa PAIS: Portugal AÑO: 2000 – 20001 DURACIÓN: 10 meses
TEMA: Evitación de colisiones para robots con restricciones cinemáticas
CLAVE: D

CENTRO: LAAS-CNRS
LOCALIDAD: Toulouse PAIS:Francia AÑO:1999-2000 DURACIÓN: 8 meses
TEMA: Navegación basada en el sensor en entornos altamente dinámicos y complejos
CLAVE: D

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Tesis Doctorales dirigidas

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería de Sistemas y Automática (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Luis Montesano
PROFESORES RESPONSABLES: Luis Montano y Javier Mínguez
NOTA: Matricula de Honor Cum Laude y Doctorado Europeo
FECHA: 21/04/2006

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Biomédica (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Mauricio Antelís
PROFESORES RESPONSABLES: Javier Mínguez
FECHA: 2013

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Informática e Ingeniería de Sistemas (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Jaime Ibañez
PROFESORES RESPONSABLES: María D. del Castillo, Ignacio Serrano, Javier Mínguez
FECHA: 2014

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería de Informática y Sistemas (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Iñaki Iturrate
PROFESORES RESPONSABLES: Javier Mínguez
FECHA: 2014

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Informática e Ingeniería de Sistemas (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Carlos Escolano
PROFESORES RESPONSABLES: Luis Montesano y Javier Mínguez
FECHA: 2015

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Informática e Ingeniería de Sistemas (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Eduardo López
PROFESORES RESPONSABLES: Luis Montesano y Javier Mínguez
FECHA: 2015

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Informática e Ingeniería de Sistemas (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Filip Melinskak
PROFESORES RESPONSABLES: Luis Montesano y Javier Mínguez
FECHA: 2016

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)

PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Informática e Ingeniería de Sistemas (Mención de Calidad)

NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Andrea Sburlea

PROFESORES RESPONSABLES: Luis Montesano y Javier Mínguez

FECHA: 2016

Tesis de Máster dirigidas

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Biomédica (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Ana Isabel Cerrada
PROFESORES RESPONSABLES: Javier Mínguez
NOTA: Sobresaliente
FECHA: 15/06/2011

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Biomédica (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Eduardo López
PROFESORES RESPONSABLES: Javier Mínguez
NOTA: Sobresaliente
FECHA: 2/02/2011

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Informática y Sistemas (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Iñaki Iturrate
PROFESORES RESPONSABLES: Javier Mínguez
NOTA: Sobresaliente
FECHA: 1/09/2009

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Informática y Sistemas (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Carlos Escolano
PROFESORES RESPONSABLES: Javier Mínguez
NOTA: Sobresaliente
FECHA: 09/2010

CENTRO: Universidad de Zaragoza (España)
PROGRAMA DE DOCTORADO: Ingeniería Biomédica (Mención de Calidad)
NOMBRE DEL ESTUDIANTE: Mauricio Anelís
PROFESORES RESPONSABLES: Javier Mínguez
NOTA: Sobresaliente
FECHA: 1/02/2008

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Participación en comités y representaciones internacionales

Título del Comité: Comité de Programa en el IEEE Internacional Conference on Robotics and Automation (ICRA'2012)
Lugar: St Paul, USA
Fecha: 2012

Título del Comité: Comité de Programa en el IEEE Internacional Conference on Robotics and Intelligent Systems (IROS'11)
Lugar: San Francisco, USA
Fecha: 2011

Título del Comité: Comité de Programa en el IEEE Internacional Conference on Robotics and Automation (ICRA'2011)
Lugar: Shanghai, China
Fecha: 2011

Título del Comité: Comité de Programa en el IEEE Internacional Conference on Robotics and Automation (ICRA'2010)
Lugar: Alaska, USA
Fecha: 2010

Título del Comité: Comité de Programa en el Workshop C-R Human Robot Interaction, in 2011 International Conference on Collaboration Technologies and Systems (CTS 2011)
Lugar: Philadelphia, USA
Fecha: 2011

Título del Comité: Junta Directiva del Capítulo Español del IEEE-RAS
Fecha: 08/03/2008 - actual

Título del Comité: Comité de Programa de la Conferencia "Emerging Technologies and Factory Automation" (EFTA2009)
Lugar: Mallorca, España
Fecha: Septiembre 22-26, 2009

Título del Comité: Comité de Programa de la Conferencia "Emerging Technologies and Factory Automation" (EFTA2010)
Lugar: España
Fecha: Septiembre 2010

Título del Comité: Comité de Programa de la Conferencia "Emerging Technologies and Factory Automation" (EFTA2011)
Lugar: Toulouse, Francia
Fecha: Septiembre 2011

Título del Comité: Comité de Programa de la Conferencia "Internacional Conference on Intelligent Autonomous Systems" (IAS)
Lugar: Baden, Baden, Alemania
Fecha: 23-25/07/2008

Título del Comité: Comité de Programa de la Conferencia "Robotics: Science and Systems" (RSS)
Lugar: Zurich, Suiza
Fecha: 23-25/06/2008

Título del Comité: Chairman de sesión en el IEEE International Conference on Robotics and Intelligent Systems (IROS'04)
Lugar: Sendai, Japón.
Fecha: 2004

Título del Comité: Miembro del comité científico en el Workshop: "Software development and Integration in Robotics" en el IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'07)
Lugar: Roma, Italia
Fecha: 2007

Título del Comité: Chairman de sesión en el II PUBLICACIÓN Español de Informática (CEDI2007)
Lugar: Zaragoza, España
Fecha: 2007

Título del Comité: Tribunal de Tesis Internacional (Oliver Lefevre)
Entidad de la que depende: LAAS-CNRS (Toulouse, Francia)
Tema: Movimiento de Robots con Restricciones de Movimiento
Fecha: 12/07/2006

Título del Comité: Miembro del comité fundador del Centro de Referencia en Comunicación, A.A.T.T y Mobiliario Adaptado
Lugar: Zaragoza, España
Fecha: 2007

Experiencia en organización de actividades de I+D
Organización de PUBLICACIONES, seminarios, jornadas, etc., científicos-tecnológicos

Título: Emerging technologies
Tipo de actividad: Summer School (co-organizado con el CSIC)
Ámbito: Internacional
Fecha: 18-23/09/2011

Título: "Autonomous Sensor-Based Motion for Complex Robots in Complex Environments"
Tipo de actividad: Workshop in IEEE International Conference on Robotics and Automation.
Ámbito: Internacional
Fecha: 15/05/2006

Título: "Assistive Technologies: Rehabilitation and Assistive Robotics"
Tipo de actividad: Workshop in IEEE International Conference on Robotics and Intelligent Systems
Ámbito: Internacional
Fecha: 02/11/2007

Título: "Brain- Machine Interfaces for Neuroprostheses and Robot Control"
Tipo de actividad: Workshop in *IEEE International Conference on Robotics and Automation*
Ámbito: Internacional
Fecha: 12/05/2009

Título: Curso de Verano Internacional "Emerging Technologies in Medicine"
Tipo de actividad: Curso de Verano Internacional
Ámbito: Internacional
Fecha: 2011

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Becas obtenidas

1. Entidad: Ministerio de Educación y Ciencia Español
Status: Becario de formación de personal investigador
Lugar: Universidad de Zaragoza, España
Duración: 21/1/998 al 31/12/2001
2. Entidad: Proyecto Europeo EU TMR Network SMART II
Status: Investigador asociado al proyecto
Lugar: Instituto Superior Técnico, Universidad Técnica de Lisboa, Portugal
Duración: 1/7/2000 al 31/12/2000
3. Entidad: Centre National de la Recherche Scientifique (CNRS)
Status: Investigador asociado
Lugar: Lab. d'Analyse et d'Architecture des Systèmes, Toulouse, Francia
Duración : 1/4/2000 al 31/5/2000
4. Entidad: Caja de Ahorros de la Inmaculada (CAI)
Status: Ayuda para hacer estancia de investigación
Lugar: Lab. d'Analyse et d'Architecture des Systèmes, Toulouse, Francia
Duración : 1/1/2000 al 28/2/2000
5. Entidad: Caja de Ahorros de la Inmaculada (CAI)
Status: Ayuda para hacer estancia de investigación
Lugar: Lab. d'Analyse et d'Architecture des Systèmes, Toulouse, Francia
Duración : 15/5/2004 al 1/7/2004
6. Entidad: Caja de Ahorros de la Inmaculada (CAI)
Status: Ayuda para hacer estancia de investigación
Lugar: Universidad de Tübingen, Alemania.
Duración : 15/3/2007 al 15/8/2007

Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar

Por mi labor investigadora ha obtenido la **evaluación positiva del Programa I3** “Informe de Trayectoria Investigadora Destacada” del Ministerio de Educación y Ciencia. Además tiene reconocido **2 tramo de investigación** por la Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación (ANECA), **2 sexenio de investigación** por la Agencia de Calidad y Prospectiva Universitaria de Aragón.

Puesta en marcha de equipos de investigación y obtención de financiación

En el año 2004 puse en marcha un equipo de investigación para abordar líneas de trabajo multidisciplinares en aspectos de interacción hombre – máquina por medio de parámetros biológicos. Actualmente el equipo lo componen 7 personas; 3 doctores, 4 becarios de investigación:

- 1 Profesor Titular
- 2 Profesores doctores.
- 4 Becarios en desarrollo de tesis doctoral.

La formación de los investigadores varía entre licenciados en físicas, ingeniería informática, ingeniería biomédica y medicina. Las áreas de especialización de los investigadores es claramente multidisciplinar e involucran:

- Robótica e inteligencia artificial (la mía propia).
- La ingeniería biomédica.
- El control y teoría de sistemas.
- La visión artificial.
- La interacción hombre – máquina.

En Octubre 2006 arrancó un **proyecto de investigación CYCIT** (del cual soy investigador principal) con una financiación de **163.350 € (27,223.911 pts)** que consolida el equipo de investigación y así las nuevas líneas de trabajo. Recientemente hemos obtenido la renovación de este proyecto para los siguientes 3 años con una financiación de **167.000€**.

Premios recibidos

He recibido los siguientes premios:

- **Artículo Ganador** en 2006 (entre 5 finalistas) del premio “**best under graduate student paper award**” en PUBLICACIÓN Internacional IEEE (Melecon’06). Este premio es el más prestigioso que puede obtener un estudiante de carrera en Ingeniería Eléctrica y Electrónica en la región 8 de IEEE (Europa y Africa). Mi participación fue la de director del trabajo.
 - Vikenmark D., Mínguez J.: “Reactive Obstacle Avoidance for Mobile Robots that Operate in Confined 3D Workspaces”. *IEEE Mediterranean Electro-technical Conference (MELECON)*, 2006.
- **Artículo Finalista** en 2001 (entre 5 finalistas) en el premio de “best student paper award” en PUBLICACIÓN Internacional IEEE (ICRA’01), el más prestigioso entre las PUBLICACIONES de Robótica).
 - Mínguez J., Montano L., Simeon N., Alami R.: “Global Nearness Diagram Navigation (GND)”. *IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA’01)*, Korea, May 2001.

Revisor de comunicaciones a PUBLICACIONES y artículos de revistas

Revistas

- Evaluador de la revista Artificial Intelligence
- Evaluador de IEEE Transactions on Robotics and Automation
- Evaluador de la revista Automática
- Evaluador de la revista IEEE Transaction on Robotics
- Evaluador de la revista IEEE Transaction on Biomedical Engineering
- Evaluador de la revista IEEE Transaction on Neural Systems and Rehabilitation Engineering
- Evaluador de la RIAI (Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial)
- Evaluador de la revista Autonomous Robots
- Evaluador de la revista Robots and Autonomous Systems
- Evaluador de la revista Field Robotics
- Evaluador de la revista IEEE Transactions on Intelligent Transportation SystemsField Robotics

PUBLICACIONEs Internacionales

- Evaluador de International Joint Conferences of Artificial Intelligence (IJCAI'06)
- Evaluador habitual de IEEE Int. Conference on Robotics and Automation (IEEE-ICRA)
- Evaluador habitual de IEEE International Conference on Robotics and Intelligent Systems (IEEE-IROS)
- Evaluador del International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS)