



---

# Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología

---

## Curriculum vitae

Nombre: Luis E. Moreno Lorente

Fecha: 1 de Febrero del 2025

***Plan Nacional de I+D+I***

**ATENCIÓN:** Deben firmarse al margen todas las hojas del curriculum vitae

Apellidos: Moreno Lorente  
DNI:

Fecha de nacimiento :

Nombre: Luis Enrique  
Sexo:

---

### Situación profesional actual

Organismo: Universidad Carlos III  
Facultad, Escuela o Instituto: Escuela Politécnica Superior  
Depto./Secc./Unidad estr.: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática  
Dirección postal: C/ Butarque 15  
28911- Leganés - Madrid

Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 620019964  
Correo electrónico: moreno@ing.uc3m.es

Especialización (Códigos UNESCO):

Categoría profesional: Catedrático de Universidad Fecha de inicio: 9/12/2009

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.

Manipuladores móviles, robots móviles, robots manipuladores ligeros, modelado del entorno, percepción, navegación, planificación de caminos, planificación de UAVs, músculos artificiales, exoesqueletos.

---

### Formación Académica

Titulación Superior	Centro	Fecha
Ingeniero Industrial	Univ. Politécnica de Madrid	1984
Doctorado	Centro	Fecha
Doctor Ingeniero Industrial	Univ. Politécnica de Madrid	1988

### Actividades anteriores de carácter científico profesional

---

Puesto	Institución	Fechas
Prof. Encargado de Curso	E.U. Informática (U.P.M.)	1984-1985
Prof. Titular Esc. Universitaria	E.U. Informática (U.P.M.)	1986-1989
Catedrático Esc. Universitaria	E.U. Informática (U.P.M.)	1989-1992
Prof. Titular de Universidad	E.T.S. Ing. Industriales (U.P.M.)	1992-1994
Prof. Titular de Universidad	Esc. Politécnica Superior (U. Carlos III )	1994-2009
Catedrático de Universidad	Esc. Politécnica Superior (U. Carlos III)	2009-
Total años de experiencia docente	UPM / UC3M	39 años

---

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

Idioma	Habla	Lee	Escribe
Inglés	B	B	B
Francés	R	B	R

### Períodos de actividad investigadora reconocidos (Sexenios)

---

Nº de tramos reconocidos: 5

Último sexenio reconocido: desde 2010 hasta 2015.

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

---

1.

Título del proyecto: *Mecanismos Eruptivos y Estructuras Profundas de Volcanes Canarios Potencialmente Peligrosos* .

Entidad financiadora: CAICYT

Entidades participantes:

Duración, desde: 1984 hasta: 1986 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: Ramón Ortiz

Número de investigadores participantes:

---

2.

Título del proyecto: *Estudio, Diseño, Desarrollo y Realización Física de un Sistema de Transporte Automatizado e Inteligente para ser Utilizado en Recintos Industriales Cerrados.*

Entidad financiadora: CAICYT

Entidades participantes:

Duración, desde: 1985 hasta: 1988 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Eugenio Andrés Puente**

Número de investigadores participantes:

---

3.

Título del proyecto: *Sistema de Percepción y Navegación para Robots Móviles Autónomos*

Entidad financiadora: CICYT

Entidades participantes:

Duración, desde: 1989 hasta: 1992 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Eugenio Andrés Puente**

Número de investigadores participantes:

---

4.

Título del proyecto: *Perception and Navigation Organization for Autonomous Mobile Applications (PANORAMA). ESPRIT 2483*

Entidad financiadora: Comunidad Económica Europea

Entidades participantes:

Duración, desde: 1989 hasta: 1994 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Eugenio Andrés Puente**

Número de investigadores participantes:

---

5.

Título del proyecto: *Redes Neuronales para Detección de Obstáculos en Robots Móviles*

Entidad financiadora: Acción Concertada-Univ.Politécnica de Madrid

Entidades participantes:

Duración, desde: 1990 hasta: 1991 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

6.

Título del proyecto: *Desarrollo de un Robot Móvil Autónomo Capaz de Trabajar en Entornos Parcialmente Estructurados*

Entidad financiadora: CICYT

Entidades participantes:

Duración, desde: 1990 hasta: 1991 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Eugenio Andrés Puente**

Número de investigadores participantes:

---

7.

Título del proyecto: ***Reconocimiento de Formas Geométricas mediante Redes Neuronales y su aplicación en Robots Móviles.***

Entidad financiadora: **Comunidad Autónoma de Madrid**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1991** hasta: **1993** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

8.

Título del proyecto: ***Prototipo de Robot Móvil Autónomo de Propósito Múltiple, para actuar en Entornos Parcialmente Estructurados.***

Entidad financiadora: **CICYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1991** hasta: **1993** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Eugenio Andrés Puente**

Número de investigadores participantes:

---

9.

Título del proyecto: ***Sistema de Coordinación y Control de un Robot Móvil Autónomo Capaz de Operar en entornos Multirobot***

Entidad financiadora: **CICYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1994** hasta: **1996** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Eugenio Andrés Puente**

Número de investigadores participantes:

---

10.

Título del proyecto: ***Robot Móvil Autónomo con Manipulador de 6 Grados de Libertad***

Entidad financiadora: **CICYT Infraestructura**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1994** hasta: Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Miguel A. Salichs**

Número de investigadores participantes:

---

11.

Título del proyecto: ***Powerful System Identification and Control for Highly Non Linear Processes using Neural Networks.( PSYCHO).*** BRITE

Entidad financiadora: **Comunidad Económica Europea**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1994** hasta: **1996** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Miguel Angel Salichs**

Número de investigadores participantes:

---

12.

Título del proyecto: ***Desarrollo de un Robot Multifuncional Auto-portable dotado de Movilidad en Entornos Complejos***

Entidad financiadora: **CICYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1995** hasta: **1998** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Carlos Balaguer**

Número de investigadores participantes:

---

13.

Título del proyecto: *Percepcion y Modelado del Entorno para Vehiculos Autonomos en entornos Exteriores. PYMEV*

Entidad financiadora: **CICYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1997** hasta: **2000** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

14.

Título del proyecto: *Sistemas de Múltiples Robots Autónomos Autoportantes de bajo coste para aplicaciones en tareas coordinadas no convencionales ( ROMA-2)*

Entidad financiadora: **CICYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1998** hasta: **2001** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Carlos Balaguer**

Número de investigadores participantes:

---

15.

Título del proyecto: *Manipulador Móvil Autónomo para Desarrollo de Operaciones en Entornos Difíciles. (MANFRED)*

Entidad financiadora: **CICYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2001** hasta: **2003** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

16.

Título del proyecto: *Robot Humanoide Autónomo e Inteligente para Aplicaciones en los Sectores Industrial y de Servicios.*

Entidad financiadora: **CICYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2002** hasta: **2004** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Carlos Balaguer**

Número de investigadores participantes:

---

17.

Título del proyecto: *Robot de servicio Antropomórfico fiable y seguro para operar en entornos humanos.*

Entidad financiadora: **MCYT**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1/12/2003** hasta: **30/11/2004** Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

18.

Título de la Acción Especial: *Preparación del proyecto STREP Exolayer.*

Entidad financiadora: **MCYT**

Entidades participantes:  
Duración, desde: **20/11/2003** hasta: **20/11/2004** Cuantía de la subvención: 2000 Euros  
Investigador responsable: **Luis Moreno**  
Número de investigadores participantes:

---

19.  
Título de la Acción Especial: ***Preparación del proyecto integrado Nanomate.***  
Entidad financiadora: **MCYT**  
Entidades participantes:  
Duración, desde: **20/11/2003** hasta: **20/11/2004** Cuantía de la subvención: 4000 Euros  
Investigador responsable: **Luis Moreno**  
Número de investigadores participantes:

---

20.  
Título del proyecto: ***Integración de la planificación y control de interacciones basada en Sensores para manipuladores móviles avanzados. (IPCIS)***  
Entidad financiadora: **MCYT**  
Entidades participantes:  
Duración, desde: **13/12/2004** hasta: **13/12/2007** Cuantía de la subvención: 133.400 Euros  
Investigador responsable: **Luis Moreno**  
Número de investigadores participantes: 10

---

21.  
Título del proyecto: ***Manipulación de objetos 3D mediante técnicas de control visual.***  
Entidad financiadora: **MCYT- Acción Integrada**  
Entidades participantes: **Universidad Pierre et Marie Curie, Paris, Francia y Universidad Carlos III de Madrid**  
Duración, desde: **2005** hasta: **2006** Cuantía de la subvención:  
Investigador responsable: **Mohamed Abderrahim**  
Número de investigadores participantes: 5

---

22.  
Título del proyecto: ***Remote Environmental Monitoring Systems: UV sensor Dust Wiper.***  
Entidad financiadora: **EADS-Astrium**  
Entidades participantes: **NASA, CAB, EADS-Astrium**  
Duración, desde: **10/2005** hasta: **4/2006** Cuantía de la subvención: 60.000 Euros  
Investigador responsable: **Luis Moreno**  
Número de investigadores participantes: 4

---

23.  
Título del proyecto: **ROBOTS DE SERVICIOS PARA LA MEJORA DE LA CALIDAD DE LOS CIUDADANOS EN ÁREAS METROPOLITANAS. ROBOCITY**  
Entidad financiadora: **Comunidad Autónoma de Madrid. CONSEJERIA EDUCACION DIR. GRAL. UNIVERSIDADES E INVESTIGACION**  
Entidades participantes: **UC3M, UPM, IAI-CSIC, UNED, URJC**  
Duración, desde: **1/1/2006** hasta: **31/12/2009** Cuantía de la subvención: Euros  
Investigador responsable: **Carlos Balaguer**  
Número de investigadores participantes:

---

24.

Título del proyecto: *Planificación coherente de trayectorias y adaptación evolutiva de tareas en manipuladores móviles.*

Entidad financiadora: **MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA. SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.**

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **11/2007** hasta: **11/2010** Cuantía de la subvención: 150.000 Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

25.

Título del proyecto: *Robots Autónomos y cooperantes (ROBAUCO).*

Entidad financiadora: **Fundación Teckniker**

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **1/2007** hasta: **12/2009** Cuantía de la subvención: Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes: 5

---

26.

Título del proyecto: *Robots Autónomos y cooperantes (ROBAUCO).*

Entidad financiadora: **Fundación Cartif**

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **1/2007** hasta: **12/2009** Cuantía de la subvención: Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes: 5

---

27.

Título del proyecto: **HANDLE**

Entidad financiadora: **Unión Europea.**

Entidades participantes: **Univ Carlos III, Universite Perre et Marie Curie, Shadow Robot Company, University of Coimbra (ISR), Kings College of London, Orebro University, University of Hamburg, Commissariat d' Energie Atomique, University of Lisbon (IST)**

Duración, desde: **12/2008** hasta: **12/2012** Cuantía de la subvención a la UC3M: 500.000 Euros

Investigador responsable: **Mohamed Abderrahim**

Número de investigadores participantes: 7

---

28.

Título del proyecto: **Dispositivos Híbridos Neuroprotésicos y Neurorobóticos para compensación funcional y rehabilitación. HYPER**

Entidad financiadora: **MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA. SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.**

Entidades participantes: **IAI-CSIC, Univ. Zaragoza, Univ Carlos III, IBEC, CIDETEC, FATRONIK, VICOMTech, HNPT, LAMBECOM**

Duración, desde: **1/1/2010** hasta: **31/12/2014** Cuantía de la subvención a la UC3M: 340.000 Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes: 69 Total- 7 UCIII

---

29.

Título del proyecto: **Técnicas de aprendizaje y manipulación diestra para manipuladores móviles (DPI2010-17772)**



Entidad financiadora: **MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION. Dirección General de Investigación.**

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **5/11/2010** hasta: **5/11/2013** Cuantía de la subvención a la UC3M: 275.000 Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes: 8

---

30.

Título de la Acción Especial: **Preparación del proyecto europeo HYCARO: Hidraulic-energy and Cognitive Autonomous RObot.**

Entidad financiadora: **UCIII**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2/11/2009** hasta: **2/11/2010** Cuantía de la subvención: 1250 Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

31.

Título del proyecto: **ROBOTS DE SERVICIOS PARA LA MEJORA DE LA CALIDAD DE LOS CIUDADANOS EN ÁREAS METROPOLITANAS. ROBOCITY\_FASE II**

Entidad financiadora: **Comunidad Autónoma de Madrid. CONSEJERIA EDUCACION DIR. GRAL. UNIVERSIDADES E INVESTIGACION**

Entidades participantes: **UC3M, UPM, IAI-CSIC, UNED, URJC**

Duración, desde: **1/1/2010** hasta: **31/12/2013** Cuantía de la subvención: Euros

Investigador responsable: **Carlos Balaguer**

Número de investigadores participantes:

---

32.

Título de la Acción Especial: **Smart technology for artificial muscle applications in space: Spamus.**

Entidad financiadora: **UE FP7-SPACE-2012-1**

Entidades participantes: **ARQUIMEA, DLR, ETH, UNIPI, SENSODRIVE, UC3M**

Duración, desde: **1/12/2012** hasta: **11/21/2015** Cuantía de la subvención: 150,937.50 Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

33.

Título de la Acción Especial: **Robohealth. Desarrollo de exoesqueletos robóticos para la rehabilitación de miembro superior**

Entidad financiadora: **Mineco DPI2013-47944-C4-3-R**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1/1/2014** hasta: **1/1/2017** Cuantía de la subvención: 112000 Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

34.

Título de la Acción Especial: **Guante Terapéutico**

Entidad financiadora: **Mineco RTC-2016-5675-1**

Entidades participantes:

---

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

Duración, desde: 09/03/2016 hasta: 31/12/2017

Cuantía de la subvención: 189078

Euros

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

35.

Título de la Acción Especial: **TECHNOFUSION(II)-CM. Desarrollo del Programa de actividades de I+D multidisciplinares del Centro de Tecnologías para la Fusión (TechnoFusión).**

Entidad financiadora: CAM-CONSEJERIA EDUCACION DIR. GRAL. UNIVERSIDADES E INVESTIGACION

Cód. según financiadora: S2013/MAE-2745

Entidades participantes:

Duración, 01/07/2015 - 30/06/2018 Duración: 3 años Cuantía de la subvención: 221.080 Euros (total del proyecto)

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes:

---

36.

Nombre del proyecto: STAMS: Long-term STability Assessment and Monitoring of flooded Shafts

Ámbito geográfico: Unión Europea

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER

Nº de investigadores/as:

Entidad/es financiadora/s: COMISION EUROPEA

Cód. según financiadora: RFCS-ga-rfcr-ct-2015-00002

Fecha de inicio-fin: 01/07/2015 - 30/06/2018 Duración: 3 años Cuantía total: 261.860 €

---

37.

Nombre del proyecto: EDAM: Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación

Ámbito geográfico: España

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Dolores Blanco

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s: MINECO

Cód. según financiadora:

Fecha de inicio-fin: 30/12/2016 - 30/12/2019 Duración: 3 años Cuantía total: 130.000 €

---

38.

Nombre del proyecto: INDIRES: INformation Driven Incident RESponse

Ámbito geográfico: Unión Europea

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

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

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s: UE

Cód. según financiadora:

Fecha de inicio-fin: 1/07/2017 - 30/06/2020 Duración: 3 años Cuantía total: €

---

39.

Nombre del proyecto: LABYRINTH: 861696 H2020

UNMANNED TRAFFIC MANAGEMENT 4D PATH PLANNING TECHNOLOGIES FOR DRONE SWARM TO ENHANCE SAFETY AND SECURITY IN TRANSPORT

Ámbito geográfico: Unión Europea

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

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

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s: UE

Cód. según financiadora:

Fecha de inicio-fin: 1/07/2020 - 30/06/2023 Duración: 3 años Cuantía total: 550.000€ la UC3M

---

40.

Nombre del proyecto: Sistema robótico para propiciar la marcha en niños pequeños con Parálisis Cerebral

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLANCO, M. D.

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)

Cód. según financiadora: PID2019-105110RB-C32

Fecha de inicio-fin: 01/06/2020 - 31/05/2023 Duración: 3 años

Cuantía total: 112.893 €

---

41.

Nombre del proyecto: Sistema Inteligente Heterogéneo Multirobot para la Asistencia de Personas Mayores.

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): GARRIDO, L. S.; BARBER, R.

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

Cód. según financiadora: RTI2018-095599-B-C21

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 30/09/2022 Duración: 3 años - 9 meses

Cuantía total: 174.240 €

---

42.

Nombre del proyecto: IROPER - Robótica inteligente para necesidades personales

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS

Nº de investigadores/as: 10

Entidad/es financiadora/s: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)

Cód. según financiadora: PLEC2021-007819

Fecha de inicio-fin: 13/12/2021 - 12/12/2024 Duración: 3 años

Cuantía total: 569.991,77 €

---

43.

Nombre del proyecto: SISTEMA DE EXOESQUELETO DESACOPADO PARA CARGA Y DESCARGA DE EQUIPAJE AEROPORTUARIO

Ámbito geográfico: Regional CAM/GESNAER CONSULTING S.L.N.E.

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

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

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s: CAM/Gesnaer

Cód. según financiadora: PID2022-139227OB-I00

Entidad/es financiadora/s: CAM/ GESNAER CONSULTING S.L.N.E.

Fecha de inicio-fin: 1/10/2019 - 31/12/2021 Duración: 3 años

Cuantía total: 60.000 €

---

44.

Nombre del proyecto: Manipulador móvil avanzado de bíbrazo para asistencia de personas mayores. - AMME

Ámbito geográfico: Regional CAM/GESNAER CONSULTING S.L.N.E.

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS SANTIAGO GARRIDO BULLON (IP); RAMON IGNACIO BARBER CASTAÑO (IP)

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)

Cód. según financiadora: PID2022-139227OB-I00

Fecha de inicio-fin: 01/09/2023- 31/08/2026 Duración: 3 años

Cuantía total: 116.250€

**Nota: los proyectos de tipo red de centros de investigación no se han incluido.**

## Publicaciones o Documentos Científico-Técnicos

---

( CLAVE: L = libro completo, CL = capítulo de libro, A = artículo, R = "review", E = editor,  
S = Documento Científico-Técnico restringido. )

---

### *Libros*

---

1.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno y M<sup>a</sup> Luisa Muñoz

Título: Introducción a los microprocesadores.

Ref.  revista :

Libro

Clave: L                      Volumen:                      Páginas, inicial: 120      final:

Fecha: 1986

Editorial (si libro): Dto Publicaciones E.U. Informática (UPM)

Lugar de publicación:

---

2.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno

Título: Planificación de sistemas de robots móviles en entornos industriales (Tesis Doctoral)

Ref.  revista:

Libro

Clave: L                      Volumen:                      Páginas, inicial:                      final:

Fecha: 1988

Editorial (si libro): Dpto Publicaciones ETS Ing. Industriales (U.P.M.)

Lugar de publicación:

---

3.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno et al.

Título: Informática básica (vol I).

Ref.  revista:

Libro

Clave: L                      Volumen:                      Páginas, inicial:                      final:

Fecha: 1991

Editorial (si libro): Editado por la EUI-UPM

Lugar de publicación:

---

4.

Autores (p.o. de firma): F. Arroyo, A. Gonzalo y L. Moreno

Título: Neural Network Design for Mobile Robot Control Following a Contour

Ref.  revista: Artificial Neural Networks                       Libro

Clave: A                      Volumen:                      Lecture Notes on Computer Science 540

Páginas, inicial: 430      final: 436                      Fecha: 1991

Editorial (si libro): Springer Verlag. ISBN 3 540 54537 9

Lugar de publicación:

---

5.

Autores (p.o. de firma): J. Pimentel, D. Gachet, L. Moreno y M.A. Salichs  
Título: On line Performance Enhancement of a Behavioral Neural Network Controller

Ref.  revista: New Trends in Neural Computation Lecture Notes on Computer Science   
Libro

Clave: A Volumen: 686 Páginas, inicial: 694 final: 701

Fecha: 1993

Editorial (si libro): Springer Verlag.

Lugar de publicación:

---

6.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno et al

Título: Informática básica (vol II).

Ref.  revista:  Libro

Clave: L Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 1992

Editorial (si libro): Editado por la EUI-UPM

Lugar de publicación:

---

7.

Autores (p.o. de firma): M.A. Salichs, E.A. Puente, L. Moreno y J. Pimentel

Título: A Software Development Environment for Autonomous Mobile Robots

Ref.  revista:  Libro New Trends in Mobile Robotics

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 211 final: 253 Fecha: 1993

Editorial (si libro): World Scientific Pub. Co. Serie: Advanced Mobile Robots-Theory and Applications:

International Perspectives ISBN 981-02-1511-8

Lugar de publicación:

---

8.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, M.A. Salichs, D. Gachet, J. Pimentel

Título: Neural Networks for Mobile Robot Piloting Control

Ref.  revista:  Libro Applications of Artificial Neural Networks in Robotic Control

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 137 final: 161 Fecha: 1995

Editorial (si libro): Prentice Hall ISBN 0-13-119892-0

Lugar de publicación:

---

9.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, M. A. Salichs, D. Gachet, A de la Escalera y J. Pimentel

Título: Mobile Robots

Ref.  revista:  Libro The Industrial Electronics Handbook

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final:

Fecha: 1996

Editorial (si libro): CRC Press Inc. ISBN 0-8493-8343-9

Lugar de publicación:

---

10.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, L. Moreno y M.A. Salichs

Título: Predictive Control with Restricted Genetic Optimization

Ref.  revista:  Libro Advances in Computational Intelligence and Learning: Methods and Applications

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 107 final: 116 Fecha: 2002

Editorial (si libro): Kluwer Academic Publishers ISBN 0-7923-7645-5

Lugar de publicación: Boston, USA

---

11.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido y L. Moreno

Título: Learning adaptive parameters with Restricted Genetic Optimization

Ref.  revista:  Libro Connectionist Models of Neurons, Learning Processes and Artificial Intelligence

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 612 final: 620 Fecha: 2001

Editorial (si libro): Springer Verlag. Lecture Notes in Computer Science 2084.

ISBN: 3-540-42235-8

Lugar de publicación:

---

12.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido y L. Moreno

Título: Learning adaptive parameters with Restricted Genetic Optimization

Ref.  revista:  Libro Connectionist Models of Neurons, Learning Processes and Artificial Intelligence

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 612 final: 620 Fecha: 2001

Editorial (si libro): Springer Verlag. Lecture Notes in Computer Science 2084.

ISBN: 3-540-42235-8

Lugar de publicación:

---

13.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, S. Garrido y C. Balaguer.

Título: Ingeniería de Control: Modelado y control de sistemas dinámicos.

Ref.  revista:  Libro:

Clave: L Volumen: Páginas: 460 Fecha: 2003

Editorial (si libro): Ariel Ciencia ISBN 84-344-8055-7

Lugar de publicación: España

---

14.

Autores (p.o. de firma): B.L.Boada; D.Blanco; C.Castejon; L.Moreno

Título: Voronoi-based Map learning and Understanding in Robotic Problems. (Invited Chapter)

Ref.  revista:  Libro Control and Learning in Robotic Systems.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2005.

Editorial (si libro): Nova Science Publishers , Inc.,

ISBN: 1-59454-356-9.

Lugar de publicación: New York

---

Autores (p.o. de firma): C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada; L.Moreno

Título: Voronoi-based outdoor traversable region modelling

Ref.  revista:  Libro. Innovations in Robot Mobility and Control.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 201 final: 250 Fecha: 2005.  
Editorial (si libro): Springer-Verlag.  
ISBN: 3-540-26892-8.

Lugar de publicación:

---

15.

Autores (p.o. de firma): M.Abderrahim; A.M.Khamis; S.Garrido; L.Moreno  
Título: Accuracy and Calibration Issues of Industrial Manipulators.

Ref.  revista:  Libro. Industrial Robotics: Programming, Simulation and Applications .

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 131 final: 146 Fecha: 2007.

Editorial (si libro): Advanced Robotic Systems International & Pro Verlag

ISBN: : 3-86611-286-6.

Lugar de publicación:

---

16.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; D.Blanco; L.Moreno; M.Abderrahim.

Título: Sensor-based Global Planning for Mobile Manipulators Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching

Ref.  revista:  Libro. Mobile Robotics; Perception & Navigation.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 479 final: 496 Fecha: 2007.

Editorial (si libro): Advanced Robotic Systems International & Pro Verlag

ISBN: 3-86611-283-1.

Lugar de publicación:

---

17.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco.

Título: : An Evolutionary MAP Filter for Mobile Robot Global Localization.

Ref.  revista:  Libro. Frontiers in Evolutionary Robotics.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 197 final: 208 Fecha: 2008.

Editorial (si libro): I-Tech Education and Publishing.

ISBN: 978-3-902613-19.

Lugar de publicación: Viena. Austria.

---

18.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco

Título: FM2: A REAL-TIME FAST MARCHING SENSOR-BASED MOTION PLANNER

Ref.  revista:  Libro. Mobile Robots. New Research

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 1 final: 33 Fecha: 2008.

Editorial (si libro): Nova Science Publishers

ISBN: 978-1-60456-651.

Lugar de publicación:

---

19.

Autores (p.o. de firma): L.Moreno; S.Garrido; M.L.Muñoz; D.Blanco.

Título: Global Localization based on a Rejection Differential Evolution

Libro. Robot Localization and Map Building. New Research

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2010.

Editorial (si libro): I-Tech Education and Publishing

ISBN: 978-953-7619-X.



Lugar de publicación: Viena, Austria

---

20.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco.

Título: **Exploration and Mapping Using the VFM Motion Planner.**

Libro. Advances in Robot Navigation

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 1 final: 14 Fecha: 2011

Editorial (si libro): I-Tech Education and Publishing

ISBN: 979-953-307-007.

Lugar de publicación: Viena, Austria

---

21.

Autores (p.o. de firma): J. V.Gómez; S.Garrido; L.Moreno; A.Vale; F.Valente; J.Ferreira.

Título: **Performance Study of the FM2 Planning Method for Remote Handling Operations in ITER.**

Libro. 2nd Workshop on Fusion Technologies and the Contribution of TECHNOFUSIÓN.

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2012

Editorial (si libro): Sección de Publicaciones de la UC3M

ISBN: 978-84-695-6616.

Lugar de publicación: Leganés, Madrid

---

22.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; L.Moreno; J. V.Gómez;

Título: **Motion planning using fast marching squared method**

Libro. Motion and Operation Planning of Robotics System: Background and Practical Approaches. Mechanism and Machine Science 29

Clave: CL Volumen: 29, 2015 Páginas, inicial: 223 final: 248 Fecha: 2015

Editorial (si libro): Springer International Publishing , DOI: 10.1007/978-3-319-14705-5\_8

ISBN: 978-3-319-14704-8 ISSN: 2211-0984.

Lugar de publicación: Switzerland

---

23.

Autores (p.o. de firma): Copaci D, Flores A, Rueda F, Alguacil I, Blanco D, Moreno L

Título: **Wearable elbow exoskeleton actuated with shape memory alloy**

Libro. Biosystems and Biorobotics, series (BIOSYSROB, volume 15)

Clave: CL Volumen: 15, 2017 Páginas:477 - 481 Fecha: 2017

Editorial (si libro): Springer International Publishing , DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9\_79

ISBN: ISSN: 21953570.

Lugar de publicación:

---

24.

Autores (p.o. de firma): Dorin Copaci, David Serrano, Luis Moreno and Dolores Blanco

Título: **A High-Level Control Algorithm Based on sEMG Signalling for an Elbow Joint SMA Exoskeleton**

Libro. Assistance Robotics and Biosensors

Clave: CL Volumen: Páginas:4 - 21 Fecha: 2018

Editorial (si libro): MDPI , DOI:

ISBN: **ISBN 978-3-03897-395-9 (PDF)**.

Lugar de publicación: Basel, Switzerland

---

25.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, D. Álvarez and L. Moreno

Título: Marine Applications of the Fast Marching Methods

Libro. Advanced Control Methods in Marine Robotics Applications

Clave: CL Volumen: Páginas: 34 - 45 Fecha: 2021

Editorial (si libro): Frontiers in Robotics and AI , DOI: 10.3389/978-2-88966-872-4

ISBN: **ISBN 978-2-88966-872-4 (PDF)**.

Lugar de publicación:

---

26.

Autores (p.o. de firma): D. Copaci, J. Arias, L. Moreno and D. Blanco

Título: Shape Memory Alloy (SMA)-Based Exoskeletons for Upper Limb Rehabilitation

Libro. INTECH Open Book Series - Artificial Muscles

Clave: CL Volumen: Páginas: 1 - 16 Fecha: 2022

Editorial (si libro): INTECH Open, DOI: 10.5772/intechopen.101751

ISBN:

Lugar de publicación:

---

*Artículos en revistas*

---

1.

Autores (p.o. de firma): **L. Moreno, J. R. Villa, R. Yunta, y S. Martínez**

Título: ***Puente Inversor Mejorado para Grandes Potencias.***

Revista: Mundo Electrónico

Clave: A      Volumen: 168    Páginas, inicial: 87      final: 95

Fecha: 1986

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

---

2.

Autores (p.o. de firma): **E. A. Puente, R. Aracil, M.A. Salichs, P. Campoy y L. Moreno**

Título: ***Robots Móviles. Una Nueva Generación de Robots.***

Revista: Automática e Instrumentación

Clave: A      Volumen:      200    Páginas, inicial: 197      final: 204

Fecha: Marzo 1990

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

---

3.

Autores (p.o. de firma): **R. Sanz, L. Moreno y M.A. Salichs**

Título: ***Sistemas Gráficos Basados en Estaciones de Trabajo***

Revista: Revista de CAD

Clave: A      Volumen: 6      Páginas, inicial: 52      final: 56

Fecha: NOV/DIC 1990

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

---

4.

Autores (p.o. de firma): **D. Gachet, A. de la Escalera, E.A. Puente, M.A. Salichs y L. Moreno**

Título: ***Robots Móviles y su Utilización en Sistemas de Fabricación Flexible***

Revista: CIM World

Clave: A      Volumen: 27    Páginas, inicial: 46      final: 49

Fecha: Nov/Dic 1990

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

---

5.

Autores (p.o. de firma): **A. de la Escalera, L. Moreno, M.A. Salichs y J.M. Armingol**

Título: ***Continuous Mobile Robot Localization by Using Structured Light and a Geometric Map.***

Revista: International Journal of Systems Science

Clave: A      Volumen: 27, NO-8    Páginas, inicial: 771      final: 782

Fecha: August, 1996

Editorial (si libro): TAYLOR & FRANCIS LTD, ISSN: 0020-7721

Lugar de publicación: England

---

6.

Autores (p.o. de firma): **A. de la Escalera, L. Moreno, M.A. Salichs y J.M. Armingol**

Título: ***Road Traffic Sign Detection and Classification***

Revista: IEEE Trans. on Industrial Electronics  
Clave: A      Volumen:      44, N-6      Páginas, inicial: 848      final: 859  
Fecha: 1997  
Editorial (si libro): IEEE,  
ISSN: 0278-0046, Impact Factor: 0.297, JCR (1997), Q3  
Lugar de publicación: USA

---

7.

Autores (p.o. de firma): **M.A. Salichs, J. M. Armingol, L. Moreno y A. de la Escalera**  
Título: ***Localization System for Mobile Robots in Indoor Environments***  
Revista: Integrated Computer-Aided Engineering.  
Clave: A      Volumen: 6      Páginas, inicial: 303      final: 318  
Fecha: 1999  
Editorial (si libro): IOS Press  
ISSN: 1069-2509, Impact factor: 0.205, JCR (1999), Q4  
Lugar de publicación: USA

---

8.

Autores (p.o. de firma): **M.A. Salichs, y L. Moreno**  
Título: ***Navigation of Mobile Robots: Open Questions***  
Revista: Robotica  
Clave: A      Volumen: 18      Páginas, inicial: 227      final: 234  
Fecha: 2000  
Editorial (si libro): Cambridge University Press,  
ISSN: 0263-5747, Impact factor: 0.189, JCR (2000) Q3  
Lugar de publicación: England

---

9.

Autores (p.o. de firma): **L. Moreno y C. Balaguer**  
Título: ***Automation and Robotics in Construction***  
Revista: ***Computer-Aided Civil and Infrastructure Engineering***  
Clave: E      Volumen:16, No 3      Páginas, inicial:      final:  
Fecha: 2001  
Editorial (si libro):  
Lugar de publicación:

---

10.

Autores (p.o. de firma): **C. Balaguer y L. Moreno**  
Título: ***Special Issue ISARC'99***  
Revista: ***Automation in Construction: an International Research Journal***  
Clave: E      Volumen: 9, No 5-6      Páginas, inicial: 419      final: 534  
Fecha: SEPT-2000  
Editorial (si libro):  
Lugar de publicación:

---

11.

Autores (p.o. de firma): **J.M. Armingol, A. de la Escalera, L. Moreno y M.A. Salichs**  
Título: ***Mobile Robot Localisation using a Non-linear Evolutionary Filter***  
Revista: ***Advanced Robotics***  
Clave: A      Volumen: 16- No 7      Páginas, inicial: 629      final: 652  
Fecha: 2002  
Editorial (si libro): Taylor & Francis, ISSN: 0169-1864 , Impact factor: 0.182, JCR (2002), Q4

Lugar de publicación: England

---

12.

Autores (p.o. de firma): **L. Moreno, J.M. Armingol, S. Garrido, A. de la Escalera y M.A. Salichs**

Título: ***A Genetic Algorithm for Mobile Robot Localization using ultrasonic sensor.***

Revista: ***Journal of Intelligent and Robotic Systems***

Clave: A      Volumen: 34      Páginas, inicial: 135      final: 154

Fecha: 2002

Editorial (si libro): Springer, ISSN: 0921-0296, Impact factor: 0.130, JCR (2002), Q4

Lugar de publicación: Holanda

---

13.

Autores (p.o. de firma): **L. Moreno, E. Dapena**

Título: ***Path Quality Measures for Sensor-based Motion Planning.***

Revista: ***Robotics and Autonomous Systems***

Clave: A      Volumen: 44/2      Páginas, inicial:131      final:150

Fecha: 2003

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0921-8890, Impact factor: 0.620, JCR (2003), Q3

Lugar de publicación: Holanda

---

14.

Autores (p.o. de firma): B. Boada, D. Blanco y **L. Moreno**

Título: ***Symbolic Place Recognition in Voronoi\_based Maps by using Hidden Markov Models.***

Revista: ***Journal of Intelligent and Robotics Systems***

Clave: A      Volumen: 39      Páginas, inicial: 173      final: 197

Fecha: 2004

Editorial (si libro): Springer, ISSN: 0921-0296, Impact factor: 0.254, JCR (2004), Q4

Lugar de publicación: Holanda

---

15.

Autores (p.o. de firma): C. Castejón, D. Blanco, B. Boada, and L. Moreno

Título: ***Desarrollo del sistema de percepción de una plataforma móvil para entornos exteriores.***

Revista: ***Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica***

Clave: A      Volumen: 8, No: 3      Páginas, inicial: 3      final: 23

Fecha: 2004

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

---

16.

Autores (p.o. de firma): , D. Blanco, S. Kadhim, C. Castejón, B.L. Boada, and L. Moreno

Título: ***Manfred: Robot antropomórfico de servicio, fiable y seguro para operar en entornos humanos.***

Revista: ***Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica***

Clave: A      Volumen: 9, No: 3, Noviembre      Páginas, inicial: 33      final: 48

Fecha: 2005

Editorial (si libro):

Lugar de publicación:

---

17.

Autores (p.o. de firma): C. Castejón, B. Boada, D. Blanco, and L. Moreno

Título: ***Traversable Region Modeling for Outdoor Navigation.***

Revista: **Journal of Intelligent and Robotics Systems**

Clave: A Volumen: 43 Páginas, inicial: 175 final: 216

Fecha: 2005

Editorial (si libro): Springer, ISSN: 0921-0296, Impact factor: 0.219, JCR (2005), Q4

Lugar de publicación: Holanda

---

18.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, S. Garrido y M.L. Muñoz

Título: ***Evolutionary Filter for Robust Mobile Robot Global Localization..***

Revista: **Robotics and Autonomous Systems**

Clave: A Volumen: 54 Páginas, inicial: 590 final: 600

Fecha: 2006

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0921-8890, Impact factor: 0.832, JCR (2006), Q2

Lugar de publicación: Holanda

---

19.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, S. Garrido y D. Blanco

Título: **Mobile Robot Global Localization using an Evolutionary MAP Filter**

Revista: **Journal of Global Optimization**

Clave: A Volumen: 37 Páginas, inicial: 381 final: 403

Fecha: 2007

Editorial (si libro): Springer,

ISSN: 0925-5001, Impact Factor: 0.813, JCR (2007), Q2

Lugar de publicación: Netherlands

---

20.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, L. Moreno, D. Blanco y M.L. Muñoz

Título: **Sensor-based global planning for mobile robot navigation**

Revista: **Robotica**

Clave: A Volumen: 25 Páginas, inicial: 189 final: 199

Fecha: 2007

Editorial (si libro): Cambridge Univ Press,

ISSN: 0263-5747, Impact Factor: 0.410, JCR (2007), Q4

Lugar de publicación: Reino Unido

---

21.

Autores (p.o. de firma): C. Castejón, D. Blanco y L. Moreno

Título: **A compact modeling technique for outdoor navigation**

Revista: **IEEE Trans. on System, Man and Cybernetics A**

Clave: A Volumen: 38 Páginas, inicial: 9 final: 24

Fecha: 2008

Editorial (si libro): IEEE, ISSN 0263-5747, Impact Factor: 1.350, JCR (2008), Q2

Lugar de publicación: Estados Unidos de América (los)

---

22.

Autores (p.o. de firma): Santiago Garrido, Luis Moreno, Dolores Blanco,

Título: **Exploration of a Cluttered Environment using Voronoi Transform and Fast Marching Method**

Revista: **Robotics and Autonomous Systems**

Clave: A Volumen: 56 Numero: 12 , Páginas, inicial: 1069 final: 1081

Fecha: 2008

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0921-8890, Impact factor: 1.214, JCR (2008), Q3

Lugar de publicación: Holanda

---

23.

Autores (p.o. de firma): C. Castejón, D. Blanco, I. Casillas, H. Lastres, y L. Moreno

Título: **Friendly Interface to learn stereovision theory.**

Revista: **Computer Applications in Engineering Education**

Clave: A Volumen: 17 No-2 Páginas, inicial: 180 final: 186

Fecha: 2009

Editorial (si libro): Wiley Springer, ISSN: 1061-3773, Impact Factor: 0.203, JCR (2009), Q4

Lugar de publicación: USA

---

24.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco.

Título: **Exploration of 2D and 3D Environments using Voronoi Transform and Fast Marching Method.**

Revista: **Journal of Intelligent and Robotic Systems**

Clave: A Volumen: 55 No: 1 Páginas, inicial: 55 final: 86

Fecha: 2009

Editorial (si libro): Springer, ISSN: 0018-9456, Impact Factor: 0.858, JCR (2009), Q4

Lugar de publicación: Netherlands

---

25.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; L.Moreno; M.Abderrahim; D.Blanco

Título: **FM2: A REAL-TIME SENSOR-BASED FEEDBACK CONTROLLER FOR MOBILE ROBOTS**

Revista: **International Journal of Robotics and Automation**

Clave: A Volumen: 24 Páginas, inicial: 3169 final: 3192

Fecha: 2009

Editorial (si libro): Acta Press, ISSN 0826-8185, Impact factor: 0.339, JCR (2009), Q4

Lugar de publicación: Canada

---

26.

Autores (p.o. de firma): L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco

Título: **Differential Evolution solution to the SLAM problem.**

Revista: **Robotics and Autonomous Systems**

Clave: A Volumen: 57, No: 4 Páginas, inicial: 441 final: 450

Fecha: 2009

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN 0921-8890, Impact factor: 1.361, JCR (2009), Q2

Lugar de publicación: Netherlands

---

27.

Autores (p.o. de firma): S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco

Título: **Exploration and Mapping using VFM Motion Planner**

Revista: **IEEE Trans. on Instrumentation and Measurement**

Clave: A Volumen: 58, No: 8 Páginas, inicial: 2880 final: 2892

Fecha: 2009

Editorial (si libro): IEEE, ISSN: 0018-9456, Impact factor: 1.025, JCR (2009), Q2

Lugar de publicación: Estados Unidos de América

---

28.

Autores (p.o. de firma): L.Moreno; M.L.Muñoz; S.Garrido; D.Blanco  
Título: **Materiales inteligentes: aleaciones con memoria de forma (SMA).**  
Revista: **Revista de la Real Academia de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales.**  
Clave: A Volumen: **Por invitación** Páginas, inicial: final:  
Fecha: 2010  
Editorial (si libro):  
Lugar de publicación: España

---

29.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, L. Moreno, D. Blanco, F. Martín  
Título: **Robotic Motion using Harmonic Functions and Finite Elements**  
Revista: **Journal of Intelligent and Robotic Systems.**  
Clave: A Volumen: **59 Num: 1** Páginas, inicial: 57 final: 73  
Fecha: 2010  
Editorial (si libro): Springer, ISSN: 0018-9456, Impact Factor: 0.757, JCR (2010), Q3  
Lugar de publicación: Netherlands

---

30.

Autores (p.o. de firma): A. Ibarra, M. Perlado, R.Arakil, D. Blanco, M. Ferre, I Garcia-Cortes, P Garcia-Robledo, M. Gonzalez, P. Gonzalez, D Jimenez-Rey, JL Martinez-Albertos, L. Moreno, J de No, VM Queral, L Rios, R. Roman  
Título: **TechnoFusión, a relevant facility for fusion technologies: The remote handling area.**  
Revista: **Fusion Engineering and Design.**  
Clave: A Volumen: **85 Issues 7-9** Páginas, inicial: 1659 final: 1663  
Fecha: 2010  
Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0920-3796, Impact factor: 1.143, JCR (2010), Q1  
Lugar de publicación: Lausanne, Switzerland

---

31.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, L. Moreno, D. Blanco, P. Jurewicz  
Título: **Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching**  
Revista: **International Journal of Robotics and Automation.**  
Clave: A Volumen: **Vol. 2. No. 1** Páginas, inicial: 154 final: 176  
Fecha: 2011  
Editorial (si libro): ACTA PRESS  
ISSN: 0826-8185, Impact factor: 0.288, JCR (2011), Q4  
Lugar de publicación: Calgary, Canada

---

32.

Autores (p.o. de firma): F. Martín, L. Moreno, S. Garrido, D. Blanco  
Título: **High-Accuracy Global Localization Filter for Three-Dimensional Environments.**  
Revista: **Robotica.**  
Clave: A Volumen: **Vol. 30 No. 3** Páginas, inicial: 363 final: 378  
Fecha: 2011  
DOI: <https://doi.org/10.1017/S0263574711000701>  
Editorial (si libro): Cambridge Univ Press  
ISSN: 0263-5747, Impact factor: 1.032, JCR (2011), Q3

---

33.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, D. Blanco, M.L. Muñoz, S. Garrido,  
Título: **L1-L2-norm comparison in global localization of mobile robots.**  
Revista: **Robotics and Autonomous Systems.**



Clave: A      Volumen: **Vol 59 No. 9** Páginas, inicial: 597 final: 610  
Fecha: 2011  
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2011.04.006>  
Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0921-8890, Impact factor: 1.056, JCR (2011), Q2

---

34.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, L. Moreno, Pedro U. Lima.  
Título: **Robot Formations Motion Planning using Fast Marching.**  
Revista: **Robotics and Autonomous Systems.**  
Clave: A      Volumen: **59 No-1** Páginas, inicial: 675 final: 683  
Fecha: 2011  
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2011.05.011>  
Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0921-8890, Impact factor: 1.056, JCR (2011), Q2

---

35.

Autores (p.o. de firma): N. Nava, L. Moreno, G. Carbone, M. Ceccarelli  
Título: **A Control Design with Differential evolution Algorithm for e Screw-Actuated Leg.**  
Revista: **International Journal of Control Engineering and Technology.**  
Clave: A      Volumen: **1, No 2** Páginas, inicial: 65 final: 75  
Fecha: October 2011  
Editorial (si libro): World Academic Publishing, ISSN: , Impact factor:

---

36.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, L. Moreno, J.V. Gomez, P. Lima  
Título: **General Path Planning Methodology for Leader-Followers based Robot Formations.**  
Revista: **International Journal of Advanced Robotic Systems.**  
Clave: A      Volumen: **10 No 64** Páginas, inicial: 1 final: 10  
Fecha: 2013  
DOI: <https://doi.org/10.5772/53999>  
Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: , Impact factor: 0.497, JCR (2013) – Q4

---

37.

Autores (p.o. de firma): J.V. Gomez, A. Lumbier, S. Garrido, L. Moreno  
Título: **Planning Robot Formations with Fast Marching Square Including Uncertainty Conditions.**  
Revista: **Robotics and Autonomous Systems.**  
Clave: A      Volumen: **61 No 2** Páginas, inicial: 137 final: 152  
Fecha: 2013  
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2012.10.009>  
Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: , Impact factor: 1.105, JCR (2013) – Q3

---

38.

Autores (p.o. de firma): A. Valero, J.V. Gomez, S. Garrido, L. Moreno  
Título: **Fast Marching Methods in Path Planning.**  
Revista: **IEEE Robotics and Automation Magazine.**  
Clave: A      Volumen: **20 (4)** Páginas, inicial: 1111 final: 120  
Fecha: December 2013  
DOI: 10.1109/MRA.2013.2248309  
Editorial (si libro): IEEE, ISSN: , Impact factor: 2.319, JCR (2013) – Q1

---

39.

Autores (p.o. de firma): M. Galvan-Sosa, J. Portilla, J. Hernandez-Rueda, J. Siegel, L. Moreno, A. Ruiz de la Cruz, J. Solis

Título: **Optimization of ultra-fast interactions using laser pulse temporal shaping controlled by deterministic algorithm.**

Revista: **Applied Physics A: Material Science and Processing.**

Clave: A Volumen: 114 Páginas, inicial: 477 final: 484

Fecha: 23 April 2013 (on line), 2014

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: , Impact factor: 1,694, JCR (2013) – Q2

---

40.

Autores (p.o. de firma): F. Martin, L. Moreno, M.L. Muñoz, D. Blanco.

Título: **Initial population size estimation for a Differential Evolution-based global localization filter**

Revista: **International Journal of Robotics and Automation.**

Clave: A Volumen: 29 (3) Páginas, inicial: final:

Fecha: 2014

DOI: [10.2316/Journal.206.2014.3.206-3913](https://doi.org/10.2316/Journal.206.2014.3.206-3913)

Editorial (si libro): Acta Press, ISSN: (Online): 1925-7090 ISSN (Hardcopy): 0826-8185 , Impact factor: 0.408, JCR (2014) – Q4

---

41.

Autores (p.o. de firma): F. Martin, R. Triebel, L. Moreno, R. Siegart.

Título: **Two different tools for three-dimensional mapping: DE-based scan matching and Feature-based Loop detection**

Revista: *Robotica.*

Clave: A Volumen: 32 No 1 Páginas, inicial: 19 final: 41

DOI: <https://doi.org/10.1017/S026357471300060X>

Fecha: 2014

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: , Impact factor: 0.688, JCR (2014) – Q3

---

42.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, C. Arismendi; D. Alvarez; L. Garrido

Título: **Adaptive Evolving Strategy for Dexterous Robotic Manipulation**

Revista: *Evolving systems.*

Clave: A Volumen: 5 (1) Páginas, inicial: 65 final: 72

Fecha: March 2014

Editorial (si libro): Springer , ISSN: 1868-6478, Impact factor:

---

43.

Autores (p.o. de firma): J. G. Bueno; M.G.Fierro; L.Moreno; C.Balaguer.

Título: **Facial Emotion Recognition and Adaptative Postural Reaction by a Humanoid based on Neural Evolution**

Revista: *International Journal of Advanced Computer Science*

Clave: A Volumen: 3, No 10 Páginas, inicial: 481 final: 493

Fecha: Oct 2013

Editorial (si libro):, ISSN:, Impact factor:

---

44.

Autores (p.o. de firma): F.Martín; L.Moreno; D.Blanco; M.L.Muñoz.

Título: **Kullback-Leibler Divergence-based Global Localization for Mobile Robots.**

Revista: *Robotics and Autonomous Systems*

Clave: A Volumen: 62 No 2 Páginas, inicial: 120 final: 130

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2013.11.006>

Fecha: 2014

Editorial (si libro):, ISSN:, Impact factor: 1.256, JCR (2014) – Q3

---

45.

Autores (p.o. de firma): M. Galvan-Sosa, J. Portilla, J. Hernandez-Rueda, J. Siegel, L. Moreno, J. Solis  
Título: **Multiple One-Dimensional Search (MODS) algorithm for fast optimization of laser–matter interaction by phase-only fs-laser pulse shaping.**

Revista: *Applied Physics B- Lasers and Optics*

Clave: A Volumen: 116 Páginas, inicial: 747 final: 756

Fecha: September 2014

Editorial (si libro): Springer Verlag, ISSN:0946-2171, DOI 10.1007/s00340-013-5757-y, Impact factor: 1.856, JCR (2014) – Q2

---

46.

Autores (p.o. de firma): Antonio Flores-Caballero, Dorin Copaci, María Blanco, Luis Moreno, Jaime Herrán, Iván Fernández, Estíbaliz Ochoteco, German Cabañero, Hans Grande

Título: **Innovative Pressure Sensor Platform and Its Integration with an End-User Application.**

Revista: **Sensors**

Clave: A Volumen: 14 (6) Páginas, inicial: 10273 final: 10291

Fecha: 2014

Editorial (si libro): MDPI AG (Basel, Switzerland), ISSN 1424-8220, DOI:10.3390/s140610273, Impact factor: 2.245, JCR (2014) – Q2

---

47.

Autores (p.o. de firma): J.V. Gomez, Alberto Vale, S. Garrido, L. Moreno

Título: **Performance analysis of Fast Marching based motion planning for autonomous mobile robots in ITER scenarios.**

Revista: **Robotics and Autonomous Systems.**

Clave: A Volumen: 63 Páginas, inicial: 36 final: 49

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2014.09.016>

Fecha: 2015

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0921-8890 , Impact factor: 1.618, JCR (2015) – Q2

---

48.

Autores (p.o. de firma): A. Villoslada, A. Flores, D. Copaci, D. Blanco, L. Moreno

Título: **High displacement flexible shape memory alloy actuator for soft wearable robots.**

Revista: **Robotics and Autonomous Systems.**

Clave: A Volumen: 73 Páginas, inicial: 91 final: 101

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2014.09.026>

Fecha: 2015

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN: 0921-8890, Impact factor: 1.618, JCR (2015) – Q2

---

49.

Autores (p.o. de firma): F. Martin, J. Valls Miró, L. Moreno

Título: **RGB-D DE-based Scan Matching: Exploiting color properties in Registration.**

Revista: **Journal of Intelligent and Robotics Systems.**

Clave: A Volumen: 80, Issue 1 Páginas, inicial: 71 final: 85

DOI: 10.1007/s10846-014-0174-y

Fecha: October, 2015

Editorial (si libro): Springer, ISSN: 1573-0409, Impact factor: 1.241, JCR (2015) – Q3

---

50.

Autores (p.o. de firma): D. Alvarez, Javier V. Gomez, S. Garrido, L. Moreno

Título: **3D Robot Formations Path Planning with Fast Marching Square.**

Revista: **Journal of Intelligent and Robotics Systems.**

Clave: A Volumen: 80, Issue 3-4, Páginas, inicial: 507 final: 523,

Fecha: December 2015

DOI: 10.1007/s10846-015-0187-1,

Editorial: Springer Verlag, ISSN: 1573-0409 , Impact factor: 1.241, JCR (2015) – Q3

---

51.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, L. Moreno

Título: **PM Diagram of the Transfer Function and its use in the Design of Controllers.**

Revista: **Journal of Mathematics and System Science.**

Clave: A Volumen: 5 Páginas, inicial: 138 final: 149

Fecha: April/2015

DOI: 10.17265/2159-5291

Editorial: David Publishing, ISSN: , Impact factor:

---

52.

Autores (p.o. de firma): L. Moreno, F. Martín, ML Muñoz, S. Garrido

Título: **Differential Evolution Markov Chain Filter for Global Localization.**

Revista: **Journal of Intelligent and Robotics Systems.**

Clave: A Volumen: 82, issue: 3-4 Páginas, inicial: 513 final: 536

Fecha: 06/2015 (on line), 2016

DOI: 10.1007/s10846-015-0245-8

Editorial: Springer Verlag, ISSN: 1573-0409 , Impact factor: 1.241, JCR (2015) – Q3

---

53.

Autores (p.o. de firma): F. Martín, L. Moreno, S. Garrido, D. Blanco

Título: **Kullback-leibler Divergence-based Differential Evolution Markov Chain Filter for Global Localization of Mobile Robots.**

Revista: **Sensors.**

Clave: A Volumen: 15 (9), Páginas, inicial: 23431 final: 23458

Fecha: 09/2015

DOI: <https://doi.org/10.3390/s150923431>

Editorial (si libro): MDPI AG (Basel, Switzerland),

ISSN 1424-8220, Impact factor: 2.033, JCR (2015) – Q2

---

54.

Autores (p.o. de firma): A. Villoslada, N. Escudero, F. Martín, A. Flores, C. Rivera, M. Collado, L. Moreno

Título: **Position control of a shape memory alloy actuator using a four-term bilinear PID Controller.**

Revista: **Sensors and Actuators A: Physical.**

Clave: A Volumen: 236, Páginas, inicial: 257 final: 272

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.sna.2015.10.006>

Fecha: 2015

Editorial (si libro): Elsevier, ISSN 0924-4247, Impact factor: 2.201, JCR (2015) – Q1

---

55.

Autores (p.o. de firma): Fernando Martín, Concepción A. Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer

Título: **DE-based Tuning of PI $\lambda$ D $\mu$  Controllers**

Revista: **ISA Transactions**

Clave: A Volumen: 59, Páginas, inicial: 398 final: 407

DOI: 10.1016/j.isatra.2015.10.002

Fecha: October 2015

Editorial (si libro): , ISSN, Impact factor: 2.600, JCR (2015) – Q1

---

56.

Autores (p.o. de firma): César Arismendi, David Álvarez, Santiago Garrido and Luis Moreno

Título: **Nonholonomic Motion Planning Using the Fast Marching Square Method**

Revista: **International Journal of Advanced Robotic Systems**

Clave: A Volumen: 12, issue: 5 Páginas, inicial: 1 final: 14,

DOI: 10.5772/60129,

Fecha: January 2015

Editorial (si libro): , ISSN, 1729-8806 Impact factor: 0.615, JCR (2015) – Q3.

---

57.

Autores (p.o. de firma): Antonio Flores Caballero, Dorin Sabin Copaci, Alvaro Villoslada Peciña, Dolores Blanco Rojas, Luis Moreno Lorente

Título: **Advanced Rapid Control Prototyping system on engineering education for multidisciplinary student groups**

Revista: **Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial**

Clave: A Volumen:13, issue: 3, Pag: 350 - 362 ,

Fecha: 2016

Editorial (si libro):, ISSN, Impact factor: 0.500, JCR (2016) – Q4.

---

58.

Autores (p.o. de firma): Verónica González, Concepción Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer

Título: **UAVs Mission Planning with Imposition of Flight Level through Fast Marching Square**

Revista: **Cybernetics and Systems**

Clave: A Volumen: 48 issue: 2, Páginas: 102 -113,

Fecha: Nov, 2017

DOI: 10.1080/01969722.2016.1

Editorial (si libro): Taylor and Francis Inc., ISSN: 10876553, Impact factor: 1.197, JCR (2017) - Q3

---

59.

Autores (p.o. de firma): Fernando Martín, Santiago Garrido, Luis moreno

Título: **Fast Marching subjected to a Vector Field - path planning method for Mars rovers**

Revista: **Expert Systems with Applications**

Clave: A Volumen:78 , Páginas, inicial: 334- final:346 ,

Fecha:2017

DOI: 10.1016/j.eswa.2017.02.019

Editorial (si libro):Elsevier Ltd, ISSN: 0957-4174, Impact factor: 3.768, JCR (2017) – Q1

---

60.

Autores (p.o. de firma): V. González, C. A. Monje, L. Moreno, C. Balaguer

Título: **UAVs Mission Planning with Flight Level Constraint Using Fast Marching Square Method**

Revista: **Robotics and Autonomous Systems**

Clave: A Volumen: 94 , Páginas: 162 - 171,

Fecha: 2017

DOI: 10.1016/j.robot.2017.04.021

Editorial (si libro): Elsevier BV, ISSN: 0921-8890, Impact factor: 2.638 (JCR 2017) - Q2

---

61.

Autores (p.o. de firma): F. Martín, J. Carballeora, L. Moreno, S. Garrido, P. González

Título: **Using the Jensen-Shannon, Density Power, and Itakura-Saito divergences to implement an evolutionary-based global localization filter for mobile robots**

Revista: **IEEE Access**

Clave: A Volumen: 5 (2017) , issue: , Pags:13922-13940 ,

Fecha: July 2017

DOI: *10.1109/ACCESS.2017.2724199*

Editorial:IEEE,

ISSN: 2169-3536, Impact factor: 3.557, JCR (2017)- Q1

---

62.

Autores (p.o. de firma): Gomez J, Alvarez D, Garrido S, Moreno L

Título: **Fast Marching-based globally stable motion learning**

Revista: Soft Computing

Clave: A Volumen: 21 issue 10 (2017) , Páginas, inicial: 2785 final: 2798,

Fecha: 2017

DOI: 10.1007/s00500-015-1981-1

Editorial:Springer Verlag, ISSN: 14337479, JCR (2017), Q2, Impact factor: 2.367

---

63.

Autores (p.o. de firma): Copaci D, Cano E, Moreno L, Blanco D

Título: **New Design of a Soft Robotics Wearable Elbow Exoskeleton Based on Shape Memory Alloy Wire Actuators**

Revista: Applied Bionics and Biomechanics

Clave: A Volumen: 201 issue 10 (2017) , Article ID 1605101, 11pags

Fecha: 2017

DOI: <https://doi.org/10.1155/2017/1605101>

Editorial: Hindawi, ISSN:, JCR (2017) - Q3- Impact factor: 1.769.

---

64.

Autores (p.o. de firma): Bautista-Puig,N., Moreno L, Marugán, S. y Sanz-Casado, E.

Título: **Análisis de los proyectos europeos en materia de cooperación internacional en el ámbito español**

Revista: Revista Española de Desarrollo y Cooperación

Clave: A Volumen: 41 issue (2017) , pags 121-133, 12pags

Fecha: 2017

DOI:

Editorial: Universidad Complutense: Instituto Universitario de Desarrollo y Cooperación , ISSN: 1137-8875, Impact factor:

---

65.

Autores (p.o. de firma): A. Pandiella-Dominique, L. Moreno-Lorente, C. García-Zorita, E. Sanz-Casado.

Título: **Model for estimating Academic Ranking of World Universities (Shanghai Ranking) scores**

Revista: Revista Española de Documentación Científica

Clave: A Volumen: 41 issue 2, Abril-Junio, (2018), pags , pags14

Fecha: 2018  
DOI: <https://doi.org/10.3989/redc.2018.2.1462>  
Editorial: CSIC  
ISSN-L: 0210-0614, JCR (2016) - Q3, Impact factor: 0.746.

---

66.  
Autores (p.o. de firma): Álvaro Villoslada, Cayetano Rivera, Naiara Escudero, Fernando Martín, Dolores Blanco, and Luis Moreno  
Título: **Hand Exo-Muscular System for Assisting Astronauts During Extravehicular Activities**  
Revista: Soft Robotics  
Clave: A Volumen: 6 issue: (1) , Nov, (2018), pags: 21-37  
Fecha: 2018  
DOI: <https://doi.org/10.1089/soro.2018.0020>  
Editorial:  
ISSN-L:, JCR (2018) – Q1, Impact factor: 6.403.

---

67.  
Autores (p.o. de firma): Dorin Copaci, David Serrano, Luis Moreno, and Dolores Blanco  
Título: **A High-Level Control Algorithm Based on sEMG Signalling for an Elbow Joint SMA Exoskeleton**  
Revista: **Sensors**  
Clave: A Volumen: 18 issue: (8) 2522, August, (2018) , pags 1-18  
Fecha: 2018  
DOI: 10.3390/s18082522  
Editorial: MDPI  
ISSN-L: 1424-8220, Impact factor: 3.031, JCR (2018) – Q2

---

68.  
Autores (p.o. de firma): D. Copaci, F. Martín, L. Moreno, D. Blanco  
Título: **SMA based elbow exoskeleton for rehabilitation therapy and patient evaluation**  
Revista: **IEEE Access**  
Clave: A Volumen: 7 issue: March, (2019), pags: 31473-31484  
Fecha: 2019  
DOI: 10.1109/ACCESS.2019.2902939  
Editorial: IEEE  
ISSN-L:, JCR (2018) – Q1, Impact factor: 4.098.

---

69.  
Autores (p.o. de firma): J.V. Gómez, D.Álvarez, S. Garrido, L. Moreno  
Título: **Fast Method for Eikonal Equations: an Experimental Survey**  
Revista: **IEEE Access**  
Clave: A Volumen: 7(1) , December, (2019), pags: 39005-39029  
Fecha: 2019  
DOI: 10.1109/ACCESS.2019.2906782  
Editorial: IEEE  
ISSN-L:, JCR (2019) – Q1, Impact factor: 3.745.

---

70.  
Autores (p.o. de firma): D. Copaci, L. Moreno, D. Blanco  
Título: **Two-Stage Shape Memory Alloy Identification Based on the Hammerstein–Wiener Model**

Revista: **Frontiers in Robotics and AI**

Clave: A Volumen: 6 , September, (2019), Article 83, pags: 1-10

Fecha: 2019

DOI: 10.3389/frobt.2019.00083

Editorial:

ISSN-L:, JCR () - Q, Impact factor:.

---

71.

Autores (p.o. de firma): D. Copaci, D. Blanco, L. Moreno

Título: **Flexible Shape-Memory Alloy-Based Actuator: Mechanical Design Optimization According to Application**

Revista: **Actuators**

Clave: A Volumen: 8, 63 ,August, (2019), pags: 1-21

Fecha: 2019

DOI: 10.3390/act8030063

Editorial: MDPI

ISSN-L:, JCR (2019) – Q2, Impact factor:1.957.

---

72.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, D. Alvarez, F. Martín, L. Moreno

Título: **An Anisotropic Fast Marching Method Applied to Path Planning for Mars Rovers**

Revista: **IEEE Aerospace and Electronic Systems Magazine**

Clave: A Volumen: July, (2019), pags: 6-17

Fecha: 2019

DOI: 10.1109/MAES.2019.2924124

Editorial: IEEE Press

ISSN-L:, JCR (2019) – Q3 (Aerospace), Impact factor: 1.539.

---

73.

Autores (p.o. de firma): S. Garrido, D. Alvarez, L. Moreno

Título: **Marine Applications of the Fast Marching Method**

Revista: **Frontiers in Robotics and AI**, 28 January 2020 |

Clave: A Volumen: 7, Article 2, (2020), pags: 1-12

Fecha: 28 January, 2020

DOI: <https://doi.org/10.3389/frobt.2020.00002>

Editorial: Frontiers

ISSN-L: 2296-9144, JCR (2020) – Q2, Impact factor: 0.71

---

74.

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, S. Garrido, L. Moreno, C. Balaguer, V. Gonzalez

Título: **Coverage Mission for UAVs using Differential Evolution and Fast Marching Square Methods**

Revista: **IEEE Aerospace and Electronic Systems Magazine**

Clave: A Volumen: January, (2020), pags:

Fecha: 2020

DOI: 10.1109/MAES.2020.2966317

Editorial: IEEE Press

ISSN-L:, JCR (2019) – Q3 (Aerospace), Impact factor: 1.539.

---



75.

Autores (p.o. de firma): Núria Bautista-Puig, Luis Moreno Lorente and Elías Sanz-Casado  
Título: **Proposed methodology for measuring the effectiveness of policies designed to further research**  
Revista: Research Evaluation, 2020,  
Clave: A Volumen: January, (2020), pags: 1-15  
Fecha: 2020  
DOI: 10.1093/reseval/rvaa021  
Editorial: Oxford University Press  
ISSN-L:, JCR (2019) – Q2, Impact factor: 2.571.

---

76.

Autores (p.o. de firma): CA Monje, S Garrido, L Moreno, C Balaguer

Título: **UAVs Formation Approach Using Fast Marching Square Methods**  
Revista: IEEE Aerospace and Electronic Systems Magazine  
Clave: A Volumen: 35, No 5, January, (2020), pags: 36-46  
Fecha: 2020/5/20  
DOI: 10.1109/MAES.2020.2978959  
Editorial: IEEE  
ISSN-L: 0885-8985, JCR (2020) – Q2, Impact factor: 2.113.

---

77.

Autores (p.o. de firma): Santiago Garrido, Concepción A Monje, Fernando Martín, Luis Moreno  
Título: **Design of Fractional Order Controllers Using the PM Diagram**  
Revista: Mathematics  
Clave: A Volumen:8, No:11 (2020), pags: 1-18  
Fecha: 2020/11  
DOI: doi:10.3390/math8112022  
Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute  
ISSN-L:, JCR (2019) – Q1, Impact factor: 1.747.

---

78.

Autores (p.o. de firma): D Copaci, J Muñoz, I González, CA Monje, L Moreno  
Título: **SMA-Driven Soft Robotic Neck: Design, Control and Validation**  
Revista: IEEE Access 8,  
Clave: A Volumen:8, No: (2020), pags: 199492-199502  
Fecha: 2020  
DOI: 10.1109/ACCESS.2020.3035510  
Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute  
ISSN-L:2169-3536 , JCR (2020) – Q2, Impact factor: 3.367.

---

79.

Autores (p.o. de firma): Arias Guadalupe, J.; Copaci, D.; Serrano del Cerro, D.; Moreno, L.; Blanco, D.  
Título: **Efficiency Analysis of SMA-Based Actuators: Possibilities of Configuration according to the Application.**

Revista: Actuators  
Clave: A Volumen:10 (3) , No:63 (2021), pags: 1-19  
Fecha: 2021/3  
DOI: <https://doi.org/10.3390/act10030063>  
Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute  
EISSN: 2076-0825, JCR (2020) – Q3, Impact factor: 1.994.

---

80.  
Autores (p.o. de firma): Blanca López, Javier Muñoz , Fernando Quevedo , Concepción A. Monje , Santiago Garrido and Luis E. Moreno  
**Título: Path Planning and Collision Risk Management Strategy for Multi-UAV Systems in 3D Environments**  
Revista: Sensors  
Clave: A Volumen: 21, No: 4414 (2021), pags: 1-21  
Fecha: 2021  
DOI: <https://doi.org/10.3390/s21134414>  
Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute  
EISSN: 1424-8220, JCR (2020) – Q1, Impact factor: 3.576.

---

81.  
Autores (p.o. de firma): Javier Muñoz , Blanca López, Fernando Quevedo , Concepción A. Monje , Santiago Garrido and Luis E. Moreno  
**Título: Multi UAV Coverage Path Planning in Urban Environments**  
Revista: Sensors  
Clave: A Volumen: 21, No: 7365 (2021), pags: 1-18  
Fecha: 5 Nov 2021  
DOI: <https://doi.org/10.3390/s21217365>  
Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute  
ISSN-L:, JCR (2020) – Q1, Impact factor: 3.576.

---

82.  
Autores (p.o. de firma): Javier Muñoz , Blanca López, Javier Muñoz , Fernando Quevedo , Concepción A. Monje , Santiago Garrido and Luis E. Moreno  
**Título: Coverage Strategy for Target Location in Marine Environments Using Fixed-Wing UAVs**  
Revista: Drones  
Clave: A Volumen: 4, No: 120 (2021), pags: 1-16  
Fecha: 17 October 2021  
DOI: <https://doi.org/10.3390/drones5040120>  
Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute  
ISSN-L:, JCR () – Q, Impact factor: .

---

83.  
Autores (p.o. de firma): Javier Muñoz, Blanca López , Fernando Quevedo , Ramón Barber , Santiago Garrido , and Luis Moreno  
**Título: Geometrically constrained path planning for robotic grasping with Differential Evolution and Fast Marching Square**  
Revista: Robotica

Clave: A Volumen: 4, No: 120 (2022), pags: 1-19  
Fecha: 17 October 2022  
DOI: doi:10.1017/S0263574722000224  
Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute  
ISSN-L:, JCR () – Q, Impact factor: .

---

84.

Autores (p.o. de firma): Santiago Garrido, Javier Muñoz , Blanca López, Fernando Quevedo , Concepción A. Monje , and Luis E. Moreno

**Título: FM2 Path Planner for UAV Applications with Curvature Constraints: A Comparative Analysis with Other Planning Approaches**

Revista: Sensors

Clave: A Volumen: 22, 3174, (2022), pags: 1-17

Fecha: 21 April 2022

DOI: <https://doi.org/10.3390/s22093174>

Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute

ISSN-L:, JCR () – Q1, Impact factor: .

---

85.

Autores (p.o. de firma): Pavel Gonzalez, Alicia Mora, Santiago Garrido, Ramon Barber, Luis Moreno

**Título: Multi-LiDAR Mapping for Scene Segmentation in Indoor Environments for Mobile Robots**

Revista: Sensors

Clave: A Volumen: 22 (10), 3690, (2022), pags: 1-20

Fecha: 2022

DOI: <https://doi.org/10.3390/s22103690>

Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute

ISSN-L:, JCR () – Q1, Impact factor: .

---

86.

Autores (p.o. de firma): Dorin Copaci,Janeth Arias, Marcos Gómez-renoTomé, Luis Moreno, and Dolores Blanco

**Título: sEMG-Based Gesture Classifier for a Rehabilitation Glove**

Revista: Frontiers in Neurorobotics.

Clave: A Volumen: 2022; 16: 750482, pags 1-15.

Fecha: 2022

DOI: doi: 10.3389/fnbot.2022.750482

Editorial:

ISSN-L:, JCR () – Q1, Impact factor: .

---

87.

Autores (p.o. de firma): Santiago Garrido, Javier Muñoz , Blanca López, Fernando Quevedo , Concepción A. Monje , and Luis E. Moreno

**Título: Fast Marching techniques for teaming UAV's applications in complex environments**

Revista: Sensors

Clave: A Volumen: 7 (2), 84, (2023), pags: 1-19

Fecha: 25 January 2023

DOI: <https://doi.org/10.3390/drones7020084>

Editorial:Multidisciplinary Digital Publishing Institute

ISSN-L:, JCR (2022) – Q2, Impact factor: 5.532.

---

88.

Autores (p.o. de firma): Javier Muñoz, Blanca López, Fernando Quevedo, Santiago Garrido, Concepción A. Monje, Luis E. Moreno

**Título: Gaussian processes and Fast Marching Square based informative path planning**

Revista: Engineering Applications of Artificial Intelligence

Clave: A Volumen: 121 (2023), 106054 pags: 1-13

Fecha: February 2023

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.engappai.2023.106054>

Editorial: Elsevier

ISSN-L: JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

89.

Autores (p.o. de firma): Javier Muñoz , Peter Lehner , Luis E. Moreno , Alin Albu-Schäffer , and Máximo A. Roa

**Título: CollisionGP: Gaussian Process-Based Collision Checking for Robot Motion Planning**

Revista: IEEE Robotics and Automation Letters, VOL. 8, NO. 7, JULY 2023

Clave: A Vol: 8, No: 7, July (2023), pags: 4036-4043

Fecha: July 2023

DOI: <https://doi.org/10.1109/LRA.2023.3280820>

Editorial: IEEE Press

ISSN-L: JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

90.

Autores (p.o. de firma): Carmen Ballester , Dorin Copaci , Janeth Arias, Luis Moreno and Dolores Blanco

**Título: Hoist-Based Shape Memory Alloy Actuator with Multiple Wires for High-Displacement Applications**

Revista: Actuators

Clave: A Volumen: 12, No: 159 (2023), pags: 1-21

Fecha: April 2023

DOI: <https://doi.org/10.3390/act12040159>

Editorial: MDPI

ISSN-L: JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

91.

Autores (p.o. de firma): Janeth Arias Guadalupe, Dorin Copaci, Paloma Mansilla Navarro, Luis Moreno, Dolores Blanco

**Título: A novel multi-wire SMA-based actuator with high-frequency displacement**

Revista: Mechatronics

Clave: A Volumen: 91 (2023), pags: 1-14

Fecha: February 2023

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2023.102957>

Editorial: Elsevier

ISSN-L: JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

92.

Autores (p.o. de firma): Alicia Mora , Adrián Prados, Pavel González, Luis Moreno, and Ramón Barber

**Título: Intensity-Based Identification of Reflective Surfaces for Occupancy Grid Map Modification**

Revista: IEEE Access

Clave: A Volumen: 11, No: (2023), pags: 23517-23530

Fecha: March 2023

DOI: <https://doi.org/10.1109/ACCESS.2023.3252909>

Editorial: IEEE Press

ISSN-L:, JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

93.

Autores (p.o. de firma): Alicia Mora , Ramón Barber and Luis Moreno

**Título: Leveraging 3D Data for Whole Object Shape and Reflection Aware 2D Map Building**

Revista: IEEE Sensors Journal

Clave: A Volumen: , No: (2023), pags:

Fecha: March 2023

DOI: <https://doi.org/10.1109/JSEN.2023.3321936>

Editorial: IEEE Press

ISSN-L:, JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

94.

Autores (p.o. de firma): David Serrano; Dorin Copaci; Janeth Arias; Luis E. Moreno; Dolores Blanco

**Título: Leveraging SMA-Based Soft Exo-Glove**

Revista: IEEE Robotics and Automation Letters

Clave: A Volumen: , No: (2023), pags:

Fecha: March 2023

DOI: <https://doi.org/10.1109/LRA.2023.3295994>

Editorial: IEEE Press

ISSN-L:, JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

95.

Autores (p.o. de firma): Javier Muñoz; Blanca López; Fernando Quevedo; Ramón Barber; Santiago Garrido; Luis Moreno

**Título: Geometrically constrained path planning for robotic grasping with Differential Evolution and Fast Marching Square**

Revista: Robotica

Clave: A Volumen: , No: (2023), pags:

Fecha: March 2023

DOI: <https://doi.org/10.1017/S0263574722000224>

Editorial: IEEE Press

ISSN-L:, JCR (2023) – Qx, Impact factor: .

---

96.

Autores (p.o. de firma): Carmen Ballester , Víctor Muñoz, Dorin Copaci, Luis Moreno, Dolores Blanco

**Título: Geometrically Design of a soft sensor based on silver-coated polyamide threads and stress-strain modeling via Gaussian processes**

Revista: Sensors & Actuators: A. Physical 367 (2024) 115058

Clave: A Volumen: , No: 367, 115058 (2024), pags: 1-9

Fecha: Enero 2024

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.sna.2024.115058>

Editorial: Elsevier

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

97.

Autores (p.o. de firma): B López, J Muñoz, F Quevedo, CA Monje, S Garrido, L Moreno

**Título: 4D Trajectory Planning Based on Fast Marching Square for UAV Teams**

Revista: IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems

Clave: A Volumen: , No: (2024), pags: 1-15

Fecha: Enero 2024

DOI: Digital Object Identifier 10.1109/TITS.2023.3336008

Editorial: IEEE Press

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

98.

Autores (p.o. de firma): Alicia Mora, Adrian Prados, Alberto Mendez, Gonzalo Espinoza, Pavel Gonzalez, Blanca Lopez, Victor Muñoz, Luis Moreno, Santiago Garrido, Ramon Barber

**Título: ADAM: a robotic companion for enhanced quality of life in aging populations**

Revista: Frontiers in Neurorobotics

Clave: A Volumen: 18, No: (2024), pags: 1-22, 1337608

Fecha: 2024/2/9

DOI: 10.3389/fnbot.2024.1337608

Editorial: Frontiers

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

99.

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; DAVID SERRANO DEL CERRO; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MARIA DOLORES BLANCO ROJAS

**Título: sEMG-Controlled Soft Exo-Glove for Assistive Rehabilitation Therapies**

Revista: IEEE Access

Clave: A Volumen:12 , No: (), pags: 43506-43518

Fecha: 21/03/2024

DOI: [10.1109/ACCESS.2024.3380469](https://doi.org/10.1109/ACCESS.2024.3380469)

Editorial:

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

100.

Autores (p.o. de firma): C Ballester, V Muñoz, D Copaci, L Moreno, D Blanco

**Título: Design of a soft sensor based on silver-coated polyamide threads and stress-strain modeling via Gaussian processes**

Revista: Sensors and Actuators A: Physical

Clave: A Volumen: 367, No: (), pags: 115058, 9 pags

Fecha: 1/3/2024

DOI: 10.1016/j.sna.2024.115058

Editorial: Elsevier

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

101.

Autores (p.o. de firma): D Copaci, AL Palenzuela, L Moreno, S Martínez, C Balaguer

**Título: Characterization and control of Shape Memory Alloy-based actuators for heavy payloads displacement**

Revista: Results in Engineering

Clave: A Volumen: 24, No: (), pags: 103387

Fecha: 1/12/2024

DOI: 10.1016/j.rineng.2024.103387

Editorial: Elsevier

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

102.

Autores (p.o. de firma): A Prados, G Espinoza, L Moreno, R Barber

**Título: Segment, Compare, and Learn: Creating Movement Libraries of Complex Task for Learning from Demonstration**

Revista: Biomimetics

Clave: A Volumen: 10, No: (1), pags: 64

Fecha: 17/1/2025

DOI: 10.3390/biomimetics10010064

Editorial: MDPI

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

103.

Autores (p.o. de firma): V Muñoz, C Ballester, D Copaci, L Moreno, D Blanco

**Título: Accelerating hyperparameter optimization with a secretary**

Revista: Neurocomputing

Clave: A Volumen: , No: (), pags: 129455

Fecha: 25/1/2025

DOI: 10.1016/j.neucom.2025.129455

Editorial: Elsevier

ISSN-L:, JCR (2024) – Qx, Impact factor: .

---

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

---

1.

Título del contrato/proyecto: Desarrollo de un Sistema de Control Jerarquizado para Grandes Edificios

Tipo de contrato:

Empresa/Administración financiadora: Sulzer España S.A.

Entidades participantes:

Duración, desde: 1982 hasta: 1984

Investigador responsable: Angel Alonso

Número de investigadores participantes:

**Financiación:**

---

2.

Título del contrato/proyecto: *Desarrollo de un Inversor Solar Fotovoltáico de 10 KW.*

Tipo de contrato:

Empresa/Administración financiadora: **Standard Eléctrica S.A.**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1982** hasta: **1984**

Investigador responsable: **Angel Alonso**

Número de investigadores participantes:

**Financiación:**

---

3.

Título del contrato/proyecto: *Sistema Robotizado de Carga Paletizada de Camiones. (SIROCAPA).*

Tipo de contrato:

Empresa/Administración financiadora: **INPROPACK S.L. / CDTI**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1995** hasta: **1996**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes:

**Financiación:**

---

4.

Título del contrato/proyecto: *Asesoría y Asistencia Técnica del proyecto BEVS (Boom Enhanced Visual System).*

Tipo de contrato: Art. 11

Empresa/Administración financiadora: **INDRA SISTEMAS S.A.**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2004** hasta: **2005**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 5

**Financiación:** 9000 Euros

---

5.

Título del contrato/proyecto: *SEDUCE: sistema para la detección de explosivos en infraestructuras y centros públicos.*

Tipo de contrato: CENIT. Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **Arquimea S.L**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2008** hasta: **2011**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**



Número de investigadores participantes: 4

**Financiación:** 400000 Euros

---

6.

Título del contrato/proyecto: *SEDUCE: sistema para la detección de explosivos en infraestructuras y centros públicos.*

Tipo de contrato: CENIT.Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **Metro Madrid S.A.**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2008** hasta: **2011**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 4

**Financiación:** 100000 Euros

---

7.

Título del contrato/proyecto: *Cátedra Arquímedes.*

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **Arquimea S.L**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2009** hasta: **2013**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 5

**Financiación:** 160000 Euros

---

8.

Título del contrato/proyecto: *Estudio sobre el procedimiento de caracterización antiestática de productos ergonómicos.*

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **3M España, SA**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2008** hasta: **2011**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 3

**Financiación:** 2500 Euros

---

9.

Título del contrato/proyecto: *Nuevo precinto electrónico con supervisión remota vía satélite (proyecto eSEAL).*

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.**

Entidades participantes:

Duración, desde: **2010** hasta: **2011**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 3

**Financiación:** 250000 Euros

---

10.

Título del contrato/proyecto: *PROMETEO: tecnologías para el combate integral contra incendios forestales y para la conservación de nuestros bosques.*

Tipo de contrato: CENIT.Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **Arquimea S.L**

Entidades participantes:

Duración, desde: **14/10/2010** hasta: **29/01/2014**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 3

**Financiación:** 451848 Euros

---

11.

Título del contrato/proyecto: ***SMAvida: Estudio de la duración de fibras de SMA sujetas a un control activo.***

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **Arquimea S.L**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1/10/2014** hasta: **1/04/2015**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 3

**Financiación:** 19000 Euros

---

12.

Título del contrato/proyecto: ***Autopiloto para UAV.***

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **EXpace S.L**

Entidades participantes:

Duración, desde: **1/12/2014** hasta: **1/12/2015**

Investigador responsable: **Luis E. Moreno**

Número de investigadores participantes: 3

**Financiación:** 15000 Euros

---

13.

Título del contrato/proyecto: **CIEN-TÚNEL.**

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **EXpace S.L**

Entidades participantes: **OSSA, Putzmeister, Subterra, Dacartec, Maxam, Cepas, Expace**

Duración, desde: **10/2015** hasta: **10/2018**

Investigador responsable: **Luis Moreno**

Número de investigadores participantes: 6

**Financiación:** 150.000 Euros (UC3M)

---

14.

Título del contrato/proyecto: Coplanaridad cabezal-detector (según Pedido nº 2701051557).

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **Siemens SA**

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **4/2015** hasta: **7/2015**

Investigador responsable: **Dolores Blanco**

Número de investigadores participantes: 5

**Financiación:** 10.000 Euros

---

15.

Título del contrato/proyecto: Músculos artificiales.

Tipo de contrato: Art. 83

Empresa/Administración financiadora: **Arquimea, S.L.**

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **5/2016** hasta: **5/2017**

Investigador responsable: **Dolores Blanco**  
Número de investigadores participantes: 6  
**Financiación:** 100.000 Euros

---

16.  
Título del contrato/proyecto: Guante Terapéutico  
Tipo de contrato: Art. 83  
Empresa/Administración financiadora: Arquimea, S.L.  
Entidades participantes: **Univ Carlos III**  
Duración, desde: **1/2017** hasta: **12/2017**  
Investigador responsable: Luis Moreno  
Número de investigadores participantes: 6  
**Financiación:** 123300 Euros

---

17.  
Título del contrato/proyecto: Mecanismos Robóticos con Tecnologías SMA  
Tipo de contrato: Art. 83  
Empresa/Administración financiadora: TERASALUD, S.L.  
Entidades participantes: **Univ Carlos III**  
Duración, desde: **12/2018** hasta: **12/2021**  
Investigador responsable: Luis Moreno  
Número de investigadores participantes: 6  
**Financiación:** 150000 Euros

---

18.  
Título del contrato/proyecto: Diseño, desarrollo y validación en entorno real de un sistema automatizado para inspección, limpieza y mantenimiento de las palas de aerogeneradores marinos  
Tipo de contrato: Art. 83  
Empresa/Administración financiadora: Arquimea Ingeniería, S.L.U.  
Entidades participantes: **Univ Carlos III**  
Duración, desde: **8/2018** hasta: **9/2020**  
Investigador responsable: Luis Moreno  
Número de investigadores participantes: 6  
**Financiación:** 150000 Euros

---

19.  
Título del contrato/proyecto: Desarrollo de un sensor textil de fuerza y desplazamiento basado en hilos de poliamida recubierta de plata  
Tipo de contrato: Art. 60  
Empresa/Administración financiadora: ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.  
Entidades participantes: **Univ Carlos III**  
Duración, desde: **15/3/23** hasta: **14/12/2023**  
Investigador responsable: Luis Moreno  
Número de investigadores participantes: 4  
**Financiación:** 50000 Euros

---

20.  
Título del contrato/proyecto: SWARM: Sistema de control de tráfico aéreo de dispositivos no tripulados para aplicaciones seguras y de alta fiabilidad  
Tipo de contrato: Contrat I+D

Empresa/Administración financiadora: ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **20/12/21** hasta: **19/12/2022**

Investigador responsable: Luis Moreno

Número de investigadores participantes: 4

**Financiación:** 50000 Euros

---

21.

Título del contrato/proyecto: Contrato Asesoría Gesnaer

Tipo de contrato: Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora: Gesnaer Consulting, SLNE

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **3/3/23** hasta: **2/3/2024**

Investigador responsable: Luis Moreno/Dorin Copaci

Número de investigadores participantes: 2

**Financiación:** 3000 Euros

---

22.

Título del contrato/proyecto: Contrato Asesoría Gesnaer

Tipo de contrato: Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora: Gesnaer Consulting, SLNE

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **2/3/24** hasta: **20/3/2025**

Investigador responsable: Luis Moreno/Dorin Copaci

Número de investigadores participantes: 2

**Financiación:** 3000 Euros

---

23.

Título del contrato/proyecto: Desarrollo de algoritmos de navegación, guiado y control en procesos de minería y sistemas móviles

Tipo de contrato: Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora: ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **11/03/2019** hasta: **10/02/2021**

Investigador responsable: Luis Moreno

Número de investigadores participantes: 5

**Financiación:** 80000 Euros

---

24.

Título del contrato/proyecto: Sistema de entrega aérea guiado basado en un parapente

Tipo de contrato: Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora: ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **02/04/2017** hasta: **01/04/2018**

Investigador responsable: Luis Moreno

Número de investigadores participantes: 6

**Financiación:** 30000 Euros

---

25.

Título del contrato/proyecto: Mecanismos Robóticos con Tecnologías SMA

Tipo de contrato: Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora: ARQUIMEA MEDICAL S.L.U.

Entidades participantes: **Univ Carlos III**

Duración, desde: **20/12/2018** hasta: **19/12/2021**

Investigador responsable: Luis Moreno

Número de investigadores participantes: 4

**Financiación:** 30000 Euros

---

## Patentes y Modelos de utilidad

---

1.

Inventores (p.o. de firma): J.M<sup>a</sup> Armingol, F.J. Sánchez, A. de la Escalera, M.A. Salichs y L. Moreno

Título: Sistema de control de una óptica motorizada de distancia focal variable

N. de solicitud: P9601706 País de prioridad: Fecha de prioridad:

Entidad titular: Universidad Carlos III

Países a los que se ha extendido:

Empresa/s que la están explotando: En negociación con la empresa Unitronics para su fabricación y comercialización.

---

2.

Inventores (p.o. de firma): L.Moreno, M. Tellez, V. Placer, N. Felip

Título: DISPOSITIVO DE OBTURACIÓN EXTRAURETRAL CONTROLADO A DISTANCIA

N. de solicitud: P201030292 País de prioridad: ES Fecha de prioridad: 01 marzo 2010, 13:15 (CET)

Entidad titular: ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.

Países a los que se ha extendido:

Empresa/s que la están explotando:

---

3.

Inventores (p.o. de firma): L.Moreno, M. Tellez, V. Placer, N. Felip

Título: DISPOSITIVO DE OBTURACIÓN INTRAURETRAL CONTROLADO A DISTANCIA

N. de solicitud: P201030293 País de prioridad: ES Fecha de prioridad: 01 marzo 2010, 13:40 (CET)

Entidad titular: ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.

Países a los que se ha extendido:

Empresa/s que la están explotando:

---

4.

Inventores (p.o. de firma): J.M. L.Moreno, D.Copaci, S. Crespo

Título: SENSORIZED EXOSKELETON SYSTEM

N. de solicitud: EP4088880A1 País de prioridad: EU Fecha de prioridad: 2023

Entidad titular: GESNAER, S.L.

Países a los que se ha extendido:

Empresa/s que la están explotando:

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

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

---

1.

Centro: Universidad Federal de Santa Catarina

Localidad: Florianapolis País Brasil

Fecha: 1998

Duración (semanas): 2

Tema: Robotica Movil

Clave:

---

2.

Centro: Universidad de Los Andes

Localidad: Merida País Venezuela

Fecha: 1999

Duración (semanas): 2

Tema: Robotica Movil

Clave: 0(Impartiendo curso de doctorado – Red AECE)

---

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

## Contribuciones a Congresos

---

1.

Autores: M\_ Luisa Muñoz, R. Ortiz y L. Moreno  
Título: Sismicidad en Zonas Volcánicas Activas  
Tipo de participación: Comunicación  
Congreso: XX Reunión Bienal de la Real Sociedad Española de Física  
Publicación:  
Lugar celebración: Sitges  
Fecha: Septiembre 1985

---

2.

Autores: L. Moreno, M.A. Salichs, R. Aracil y P. Campoy  
Título: *On Line AGV System Planning*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 19th International Symposium on Allied Technology & Automation  
Publicación: Pag 221-235. Vol 2. Editado por Allied Automation Limited. ISBN 0 947719 22 9.  
Lugar celebración: Montecarlo. Mónaco.  
Fecha: 24-28 Octubre 1988.

---

3.

Autores: L. Moreno, M.A. Salichs y M. Tejedor.  
Título: *Método de Asignación Multicarga para Sistemas AGV.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 1er. Congreso de la Asociación Española de Robótica (AER)  
Publicación: Comunicaciones del congreso  
Lugar celebración: Zaragoza.  
Fecha: 1989

---

4.

Autores: L. Moreno, M.A. Salichs, R. Aracil y P. Campoy  
Título: *A Production System for AGV's Control.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 6th IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing Technology  
Publicación: Pag 487-493 y 659-665. Editado por Pergamon Press. ISBN 0 08 0370233. 1990.  
Lugar celebración: Madrid  
Fecha: 26-29 Sept. 1989.

---

5.

Autores: P. Campoy, G. Fernández, R. Aracil, M.A. Salichs y L. Moreno  
Título: *Trajectory Planning Method for Autonomous Mobile Robots*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 6th IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing Technology  
Publicación: Pag 659-665. Editado por Pergamon Press. ISBN 0 08 0370233. 1990.  
Lugar celebración: Madrid.  
Fecha: 26-29 Sept 1989.

---

6.

Autores: M.A. Salichs ,L. Moreno y A. Iborra  
Título: *Ultrasonic Beacon System for Mobile Robots*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE International Workshop on Sensorial Integration for Industrial Robots: Architectures and Applications



Publicación: Pag. 218-222. ISBN 84 7733 133 2.  
Lugar celebración: Zaragoza.  
Fecha: Noviembre 1989.

---

7.

Autores: L. Moreno, M.A. Salichs y D. Gachet.  
Título: *Fusión of Proximity Data in Certanty Grids.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IMACS/IFAC International Symposium on Parallel and Distributed Computing in Engineering Systems.  
Publicación: Pp. 269-274. Editado por North Holland. ISBN 0-444-89276-1, 1992.  
Lugar celebración: Corfu. Grecia  
Fecha: 23-28 Junio 1991.

---

8.

Autores: D. Gachet, M.A. Salichs y L. Moreno.  
Título: *Contour Following Algorithms for a Mobile Robot*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IMACS/IFAC International Symposium on Parallel and Distributed Computing in Engineering Systems.  
Publicación: Pp. 523-527. Editado por North Holland. ISBN 0-444-89276-1, 1992.  
Lugar celebración: Corfu. Grecia  
Fecha: 23-28 Junio 1991.

---

9.

Autores: M.A. Salichs, E.A. Puente, D. Gachet y L. Moreno.  
Título: *Trajectory Tracking of a Mobile Robot. An Application to Contour Following*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE Int. Conference on Industrial Electronics, Control and Instrumentation, IECON'91.  
Publicación: Pag 1067-1070, Vol. 2. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 87942 688 8. 1991.  
Lugar celebración: Kobe. Japon  
Fecha: 28 Oct.-1 Nov, 1991.

---

10.

Autores: E.A. Puente, L. Moreno, M.A. Salichs y D. Gachet.  
Título: *Analysis of Data Fusión Methods in Certanty Grids.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE Int. Conference on Industrial Electronics, Control and Instrumentation, IECON'91.  
Publicación: Pag. 1133-1137, Vol 2. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 87942 688 8. 1991.  
Lugar celebración: Kobe. Japon  
Fecha: 28 Oct.-1 Nov. 1991.

---

11.

Autores: F. Arroyo, A. Gonzalo y L. Moreno  
Título: *Neural Network Design for Mobile Robot Control Following a Contour*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: International Workshop on Artificial Neural Networks. IWANN'91  
Publicación: Editado por Springer Verlag. ISBN 3 540 54537 9. 1991  
Lugar celebración: Granada

Fecha: 17-19 Septiembre, 1991

---

12.

Autores: L. Moreno, E.A. Puente y M.A. Salichs

Título: *World Modelling and Sensor Data Fusion in a Nonstatic Environment.  
Application to Mobile Robots*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IFAC Symp. on Intelligent Components and Instruments for Control Applications

Publicación: Pag. 433-436. Editado por Pergamon Press. ISBN 0 08 041899 6. 1993.

Lugar celebración: Malaga, Spain.

Fecha: 20-22 Mayo 1992.

---

13.

Autores: L. Moreno, J.R:Pimentel, E.A. Puente y M.A. Salichs

Título: *Mobile Robot Multitarget Tracking in Dynamic Environments*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conf on Intelligent Robot and Systems , IROS'92

Publicación: Pag 1464-1469. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 0738 0, 1992.

Lugar celebración: Raleigh, NC, USA

Fecha: July 1992

---

14.

Autores: D.Gachet, M.A.Salichs, J.R. Pimentel, L. Moreno y A. de la Escalera

Título: *A Software Architecture for Behavioral Control Strategies of Autonomous Systems*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conf. on Industrial Electronics, Control and Instrumentation. IECON'92

Publicación: Pag.1002-1007. Vol 2. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 0582 5. 1992.

Lugar celebración: San Diego, CA, USA

Fecha: 9-13 Nov 1992

---

15.

Autores: L. Moreno, M.A.Salichs, M.Peter y J.R. Pimentel

Título: *A Motion Control Algorithm for Non-Holonomic Robots in Dynamic Environments*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conf. on Industrial Electronics, Control and Instrumentation. IECON-92

Publicación: Pag. 844-848. Vol 2. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 0582 5. 1992.

Lugar celebración: San Diego, CA, USA

Fecha: 9-13 Nov 1992

---

16.

Autores: E.A.Puente, D.Gachet, J.R. Pimentel, L. Moreno y M.A.Salichs

Título: *A Neural Network Supervisor for Behavioral Primitives of Autonomous Systems*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conf. on Industrial Electronics, Control and Instrumentation. IECON-92

Publicación: Pag. 1105-1110. Vol 2. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 0582 5. 1992.

Lugar celebración: San Diego, CA, USA

Fecha: 9-13 Nov 1992

---

17.

Autores: E.A.Puente, M.A.Salichs, L. Moreno, y J.R.Pimentel

Título: *Lateral Motion Control of Mobile Robots*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 1st IFAC International Workshop on Intelligent Autonomous Vehicles. IAV-93

Publicación: Editado por Pergamon Press. ISBN 0 08 422233. 1993

Lugar celebración: Southampton, UK,

Fecha: Abril, 1993.

---

18.

Autores: D.Gachet, J.R.Pimentel, L. Moreno, M.A.Salichs y V. Fernandez

Título: *Neural Network Control Approaches for Behavioral Control of Autonomous Systems*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 1st IFAC International Workshop on Intelligent Autonomous Vehicles. IAV-93,

Publicación: Editado por Pergamon Press. ISBN 0 08 422233. 1993

Lugar celebración: Southampton, UK,

Fecha: Abril, 1993.

---

19.

Autores: J.R. Pimentel, D. Gachet, L. Moreno y M.A.Salichs

Título: *On line Performance Enhancement of a Behavioral Neural Network Controller*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Workshop on Artificial Neural Networks. IWANN'93

PUBLICACIÓN:Pag 694-701. Editado por Springer Verlag. ISBN 3 540 56798 4. 1993.

Lugar celebración: Sitges

Fecha: 9-11 Junio, 1993.

---

20.

Autores: J.R.Pimentel , D. Gachet, L. Moreno y M.A.Salichs

Título: *Learning to Coordinate Behaviours for Real-Time Path Planning of Autonomous Systems*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conference on System, Man and Cybernetics

Publicación: Pag 541-546. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 0911 1.

Lugar celebración: Le Touquet, Francia

AÑO: 17-20 Octubre, 1993.

---

21.

Autores: L. Moreno, E. Moraleda, M.A.Salichs, J.R. Pimentel y A. de la Escalera.

Título: *Fuzzy Supervision of Behavioral Primitives of Autonomous Systems*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conference on Industrial Electronics, Control and Instrumentation. IECON-93,

Publicación: Pag 258-261. Vol 1. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 0891 3.

Lugar celebración: Hawaii, USA.,

AÑO: 1993

---

22.

Autores: D. Gachet, M.A.Salichs, E. A. Puente, L. Moreno y R. Valverde.

Título: *Experiments with a Distributed Neural Network Controller for an Autonomous Mobile Robot*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Workshop on Integration in Real Time Intelligent Control, IRTICS'93,

Publicación: Proceedings del congreso..

Lugar celebración: Miraflores, Madrid.

AÑO: 1993

---

23.

Autores: D. Gachet, M.A. Salichs, L. Moreno y J. Pimentel

Título: *Learning Emergent Tasks for an Autonomous Mobile Robot*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems. IROS' 94

Publicación: Pag 290-297. Vol 1. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 1933 8. 1994.

Lugar celebración: Munich, Alemania

Fecha: 12-16 Septiembre 1994

---

24.

Autores: A. Escalera, L. Moreno, E.A. Puente y M.A. Salichs

Título: *Neural Traffic Signal Recognition for Autonomous Vehicles*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conf. on Industrial Electronics, Control, Instrumentation and Automation. IECON'94.

Publicación: Pag 841-846. Vol 2. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 1328 3. 1994.

Lugar celebración: Bolonia, Italia,.

AÑO: 5-9 Sept. 1994

---

25.

Autores: J. Pimentel, M.A.Salichs, D. Gachet y L. Moreno.

Título: *A Software Development Environment for Autonomous Mobile Robots*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Int. Conf. on Industrial Electronics, Control, Instrumentation and Automation. IECON'94

Publicación: Pag. 1094-1099. Editado por IEEE Publishing Services. ISBN 0 7803 1328 3. 1994.

Lugar celebración: Bolonia, Italia,

Fecha: 5-9. Sept 1994.

---

26.

Autores: M.A.Salichs, D.Gachet, L. Moreno y J.Pimentel.

Título: *Learning and Control in Autonomous Systems*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IFAC International Symposium on Artificial Intelligence in Real Time Control.

Publicación: Pag 289-294. Editado por Servicio de Publicaciones UPV. ISBN 84 7721 274 0. 1994.

Lugar celebración: Valencia,.

AÑO: Octubre, 1994

---

27.

Autores: A. Escalera, M.A.Salichs, L. Moreno y J.M. Armingol

Título: *3D Perception in an Structured Environment Using Active Vision*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IFAC International Symposium on Artificial Intelligence in Real Time Control

Publicación: Pag 341-346. Editado por Servicio de Publicaciones UPV. ISBN 84 7721 274 0. 1994.

Lugar celebración: . Valencia,.

AÑO: Octubre, 1994

---

28.

Autores: A. Escalera, L. Moreno, J.M. Armingol y M.A.Salichs

Título: *Traffic Signal Recognition for Autonomous Vehicles*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Symposium on Advanced Transportation Applications.  
PUBLICACIÓN:Pag. 423-430, Editado por Automotive Automation Limited. ISBN 0 947719 69 5.1994

Lugar celebración: Aachen, Alemania,.

AÑO:.. Noviembre 1994

---

29.

Autores: D.Gachet, M.A. Salichs, L. Moreno y J. Pimentel

Título: *Learning Emergent Tasks for an Autonomous Mobile Robot.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Conference on Intelligent Robotics Systems, IROS-94.

Publicación: Pag 290-297. Vol 1. Editado por IEEE Publishing Services, ISBN 0 7803 1933 8

Lugar celebración: Munich, Alemania,.

AÑO:.. 12-16 Sept, 1994

---

30.

Autores: A. de la Escalera, J.M. Armingol, L. Moreno y M.A. Salichs

TÍTULO:.. *Detección y Clasificación de Señales de Tráfico Mediante Redes Neuronales*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 4º Congreso de la Asociación Española de Robótica

Publicación: Comunicaciones del congreso. Pag 253-258

Lugar celebración: . Zaragoza.

Fecha: 1995.

---

31.

Autores: J.M. Armingol, A. de la Escalera, M.A. Salichs y L. Moreno

TÍTULO:.. *Localización de Robots Móviles Mediante Luz estructurada y Marcas Artificiales.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 4º Congreso de la Asociación Española de Robótica.

Publicación: Comunicaciones del congreso.

Lugar celebración: Zaragoza.

Fecha: 1995.

---

32.

Autores: A. de la Escalera, L. Moreno, M.A. Salichs y J.M. Armingol

TÍTULO:.. *Percepción y Localización de Robots Móviles.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: XVI Jornadas de Automática

Publicación: Proceedings de las Jornadas.

Lugar celebración: . San Sebastián,

Fecha: Septiembre.1995.

---

33.

Autores: A. de la Escalera, M.A. Salichs, L. Moreno y J.M. Armingol.

TÍTULO:.. *Percepción de Carreteras y Detección de Señales de Tráfico.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: XVI Jornadas de Automática.

Publicación: Proceedings de las Jornadas.

Lugar celebración: San Sebastián,

Fecha: Septiembre. 1995.

---

34.

Autores: A. de la Escalera, L. Moreno, J.M<sup>a</sup> Armingol y M.A. Salichs  
Título: *Real Time Mobile Robot Localization by Using a Laser and a Geometric Map*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IFAC Conference on Intelligent Autonomous Vehicles. IAV'95  
Publicación: Preprints del IAV'95. Pag 197-201  
Lugar celebración: Espoo, Finlandia,  
AÑO.: Junio 1995

---

35.

Autores: L. Moreno, E. Moraleda, E.A. Puente, J.M<sup>a</sup> Armingol y A. de la Escalera  
Título: *Planning for Reactive Control*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IFAC Conference on Intelligent Autonomous Vehicles. IAV'95  
Publicación: Preprints del IAV'95. Pag 68-73.  
Lugar celebración: Espoo, Finlandia,  
AÑO.: Junio 1995

---

36.

Autores: S. Garrido, L. Moreno y M.A. Salichs  
Título: *On-line Identification of Dynamic Systems with Restricted Genetic Optimization.*  
Tipo de participación: Ponencia (Aceptada)  
Congreso: 4th IFAC Workshop on Algorithms and Architectures for Real-Time Control  
PUBLICACIÓN:  
Lugar celebración: Vilamoura ,Portugal  
AÑO.: 9-11 Abril 1997.

---

37.

Autores: J.M. Armingol, B.J. Carabaño, L. Moreno y A. de la Escalera  
Título: *Planificación de la Percepción para la Localización de Robots Móviles mediante Marcas..*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 5 Congreso de la Aer-Atp  
Publicación: Preprints del congreso  
Lugar celebración: Bilbao, España  
AÑO.: 17-20 Septiembre 1997.

---

38.

Autores: J.M. Armingol, L. Moreno, A. Escalera y M.A. Salichs  
Título: *Landmark Perception Planning for Mobile Robot Localization.*  
Tipo de participación: Ponencia.  
Congreso: International Conference on Robotics and Automation, ICRA'98.  
PUBLICACIÓN:Proceedings del ICRA'98, Vol-3, pp 3425-3430.  
Lugar celebración: Leuven, Belgium.  
Fecha: 16-20 Mayo 1998.

---

39.

Autores: B.L. Boada, L. Moreno y M.A. Salichs  
Título: *Sensor Coordination for Multi Mobile Robots Systems.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 4th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems, DARS'98.  
Publicación: De. Springer Verlag, Distributed Autonomous Robotics Systems 3, pp 13-22.  
Lugar celebración: Karlsruhe, Germany

Fecha: 25-27 Mayo, 1998.

---

40.

Autores: J.M. Armingol, L. Moreno, A. Escalera y M.A. Salichs

Título: *Mobile Robot Localization using a Non-linear Evolutionary Filter.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 3rd IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles, IAV'98.

Publicación: Preprints del congreso.

Lugar celebración: Madrid, España.

Fecha: Marzo, 1998.

---

41.

Autores: S. Garrido, L. Moreno y C. Balaguer

Título: *State Estimation for Non Linear Systems using Restricted Genetic Optimization.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 11th International Conference on Industrial and Engineering Applications of Artificial Intelligence and Expert Systems.

Publicación: Preprints del congreso.

Lugar celebración: Castellon, España.

Fecha: Junio, 1998.

---

42.

Autores: S. Garrido, L. Moreno y M.A. Salichs

Título: *Non Linear On-line Identification of Dynamic Systems with Restricted Genetic Optimization.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 6th European Congress on Intelligent Techniques and Soft Computing.

Publicación: Preprints del congreso.

Lugar celebración: Aachen, Germany.

Fecha: September, 1998.

---

43.

Autores: J.M.Armingol, L. Moreno, A. Escalera y M.A. Salichs

Título: *A Genetic Algorithm for Mobile Robot Localization Using Ultrasonic Sensors*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 14th World Congress of IFAC International Federation of Automatic Control.

Publicación: Preprints del congreso.

Lugar celebración: Beijing, China.

Fecha: 5-9 Julio, 1999.

---

44.

Autores: S. Garrido, L. Moreno y M.A. Salichs

Título: *Identification of State-Space Models with RGO.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 7th European Congress on Intelligent Techniques and Soft Computing. EUFIT'99.

Publicación: Preprints del congreso.

Lugar celebración: Aachen, Germany.

Fecha: 13-16 September, 1999.

---

45.

Autores: B. L. Boada, L. Moreno, M.A. Salichs y J. M. Armingol.

Título: *Sensorial Interference Avoidance by Multi Mobile Robot Sensor Coordination.*

Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 16th IAARC/IFAC/IEEE International Symposium on Automation and Robotics in Construction. ISARC'99.  
Publicación: Preprints del congreso.  
Lugar celebración: Madrid, España.  
Fecha: 22-24 September, 1999.

---

46.

Autores: L. Moreno, J.M. Armingol, A. Escalera y M.A. Salichs  
Título: *Global Integration of Ultrasonic Sensors Information in Mobile Robot Localization.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 9th International Conference on Advanced Robotics, ICAR'99.  
Publicación: Preprints del congreso.  
Lugar celebración: Tokyo, Japon.  
Fecha: 25-27 Octubre, 1999.

---

47.

Autores: M. Mata, J. M. Armingol, L. Moreno y M.A. Salichs  
Título: *Localizacion de Robots Moviles Mediante Deteccion y Seguimiento de Marcas Artificiales..*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 6th Congreso de la AER-ATP.  
Publicación: Preprints del congreso.  
Lugar celebración: Barcelona, España.  
Fecha: 20-22, Octubre, 1999.

---

48.

Autores: D. Blanco, B. L. Boada, L. Moreno y M.A. Salichs  
Título: *Local Mapping from On-line Voronoi Extraction*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IROS 2000  
Publicación: Preprints del congreso.  
Lugar celebración: Japón  
Fecha: Octubre, 2000.

---

49.

Autores: S. Garrido, L. Moreno y M.A. Salichs  
Título: *Predictive Control with Restricted Genetic Optimization.*  
Tipo de participación: Ponencia  
CONGRESO:ESIT 2000 .  
Publicación: Preprints del congreso.  
Lugar celebración: Aachen, Germany.  
Fecha: 14-15, Septiembre, 2000.

---

50.

Autores: S. Garrido y L. Moreno.  
Título: *Learning Adaptive Parameters with Restricted Genetic Optimization.*  
Tipo de participación: Ponencia  
CONGRESO:IWANN 2001 .  
Publicación: Preprints del congreso.  
Lugar celebración: Granada, Spain.  
Fecha: 13-15, June, 2001.

---



51.

Autores: D. Blanco, B. Lopez-Boada y L. Moreno.

Título: *Localization by Voronoi Diagrams Correlation.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2001 .

Publicación: Preprints del congreso.

Lugar celebración: Seul, Corea del Sur.

Fecha: 21-26, May, 2001.

---

52.

Autores: C. Castejon, L. Moreno y M.A. Salichs.

Título: *Traversability Modeling in 3D Environments.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 3<sup>rd</sup> International Conference on Field and Service Robotics. FSR-2001 .

Publicación: Preprints del congreso.

Lugar celebración: Helsinki, Finland.

Fecha: 11-13, June, 2001.

---

53.

Autores: B.L. Boada, D. Palazon, D. Blanco y L. Moreno.

Título: *Voronoi Based Place Recognition using Hidden Markov Models.*

Tipo de participación: Ponencia

CONGRESO: IFAC 15<sup>th</sup> World Congress, B'02 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Barcelona, España.

Fecha: 21-26 July 2002.

---

54.

Autores: E. Dapena, L. Moreno y A. Nombela.

Título: *Path Planning with Uncertainty.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 18<sup>th</sup> Int Conf. On CAD/CAM, Robotics and Factories of the Future CARS & FOF 2002 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Oporto, Portugal.

Fecha: 3-5 July 2002.

---

55.

Autores: E. Dapena, L. Moreno y A. Nombela.

TÍTULO: *Dynamic Sub-Goal Generation with Uncertainty Analysis for Mobile Robots Navigation.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: The 6<sup>th</sup> Multiconference on Systemics, Cybernetics and Informatics, SCI 2002 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Orlando, Florida, EEUU.

Fecha: 14-18 July 2002.

---

56.

Autores: B. López Boada, D. Blanco y L. Moreno .

Título: *Localization and Modelling Approach using Topo-geometric Maps.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2002 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Lausanne, Switzerland.

Fecha: 30 September- 5 October 2002.

---

57.

Autores: S.Garrido, L. Moreno y B. Rodero .

Título: *RGO Localisation for Mobile Robots*.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: EUNITE 2002 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Albufeira, Portugal.

Fecha: 19-21 September 2002.

---

58.

Autores: D. Blanco, C. Balaguer and L. Moreno

Título: Safe Local Path Planning for Human-Mobile Manipulator Cooperation

Tipo de participación:

Congreso: 2<sup>nd</sup> IARP/IEEE-RAS Joint Workshop on Technical Challenge for Dependable Robots in Human Environments

Publicación:

Lugar celebración: Toulouse, France

Fecha: Oct, 2002

---

59.

Autores: C. Castejón, B.L. Boada, L.E. Moreno

Título: Topographical analysis for voronoi-based modelling

Tipo de participación: ponente

Congreso: 28<sup>th</sup> Annual conference of the IEEE Industrial Electornics Society (IECON'02)

Publicación:

Lugar celebración: Sevilla, Spain

Fecha: Noviembre 5-8, 2002

---

60.

Autores: C. Castejón, B.L. boada, L.E. Moreno

Título: Topo-geometric modeling and localization in indoor environments

Tipo de participación: ponente

Congreso: : IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2003 .

Publicación:

Lugar celebración:

Fecha: Noviembre 5-8, 2002

---

61.

Autores: E. Dapena, L.Moreno .

Título: *Probability of success and uncertainty analysis in Path Planning*.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2003 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Taipei, Taiwan.

Fecha: 14-19 September 2003.

---

62.

Autores: C. Castejón, B.L. Boada, D. Blanco, L. Moreno.

Título: *Traversable regions model for outdoor robots*.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: **11th** International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2003 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Coimbra, Portugal.

Fecha: **June 30 - July 3, 2003.**

---

63.

Autores: C. Castejón, D. Blanco, B.L. Boada, L. Moreno.

Título: *Traversability analysis technics in outdoor environments: a comparative study.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: **11th** International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2003 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Coimbra, Portugal.

Fecha: **June 30 - July 3, 2003.**

---

64.

Autores: D. Blanco ,C. Castejón, B.L. Boada, L. Moreno.

Título: *Sensor-based path planning for a mobile manipulator guided by the humans..*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: **11th** International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2003 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Coimbra, Portugal.

Fecha: **June 30 - July 3, 2003.**

---

65.

Autores: Al Ansari SHK, D. Blanco, L. Moreno.

Título: *Lightweight robot design for mobile manipulators*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Conference on Mechatronics, ICOM 2003 .

Publicación: Proceedings .

Lugar celebración: Loughborough, England

Fecha: **June 19-20, 2003.**

---

66.

Autores: B.L. Boada ,C. Castejón, D. Blanco, L. Moreno.

Título: *A Genetic Solution for the SLAM Problems.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: **11th** International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2003 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: Coimbra, Portugal.

Fecha: **June 30 - July 3, 2003.**

---

67.

Autores: D. Fernández , L. Moreno. , Baselga, J.

Título: *Electroactive Polymer Actuator design for space applications.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: **8th** ESA Workshop on Advanced Space Technology for Robotics and Automation,  
ASTRA 2004 .

Publicación: Aceptado.

Lugar celebración: ESTEC, Noordwijk, The Netherlands.

Fecha: **Nov 2-4, 2004.**

---

68.

Autores: D. Fernández, L. Moreno, Baselga, J

Título: *Toward standarization of EAP actuators test procedures .*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: **12th** SPIE International Symposium on Smart Structures and Materials .  
Publicación: Aceptado.  
Lugar celebración: San Diego, California,USA.  
Fecha: **March 6-10**, 2005.

---

69.

Autores: D. Fernández, L. Moreno, Baselga, J  
Título: *A bio-inspired EAP actuator design methodology* .  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: **12th** SPIE International Symposium on Smart Structures and Materials .  
Publicación: Aceptado.  
Lugar celebración: San Diego, California,USA.  
Fecha: **March 6-10**, 2005.

---

70.

Autores: D. Fernández, L. Moreno, Baselga, J  
Título: *Actuator design using Electroactive materials*.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Smart Sensors Actuators and MEMS II. Microtechnologies for the New Millenium.  
Publicación: Preprints del congreso.  
Lugar celebración: Sevilla. Spain.  
Fecha: **May**, 2005.

---

71.

Autores: C. Castejón, D. Blanco, S.H.Kadhim, L. Moreno  
Título: *Predesign of an anthropomorphic lightweight manipulator*.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: CLAWAR'05  
Publicación: Preprints del congreso. Pags 551-558.  
Lugar celebración: London, Great Britain.  
Fecha: 2005.

---

72.

Autores: C. Castejón, D. Blanco, B.L. Boada, and L. Moreno  
Título: *Voronoi extraction of free-way areas in cluttered environments*.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IROS'05.  
Publicación: Preprints del congreso. Pags 551-558.  
Lugar celebración: Edmonton, Alberta, Canada .  
Fecha: **August, 2-6**, 2005.

---

73.

Autores: L. Moreno, C. Castejón, B.L. Boada, M.J. Boada and D. Blanco  
Título: *A new architecture for mobile manipulator navigation*.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Workshop on Mobile Manipulators. IROS'05.  
Publicación: Preprints del workshop.  
Lugar celebración: Edmonton, Alberta, Canada.  
Fecha: **August, 2-6**, 2005.

---

74,

Autores: S. Garrido y L. Moreno

Título: *Robotic Navigation using Harmonic Functions and Finite Elements.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Intelligent Autonomous Systems, IAS-9.

Publicación: Preprints del workshop.

Lugar celebración: Tokio, Japón.

Fecha: **Marzo**, 2006.

---

75.

Autores: D. Fernández y L. Moreno

Título: *Characterization of IPMC actuators using standard testing methods.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: SPIE International Symposium on Smart Structures and Materials 2006..

Publicación: PROCEEDINGS OF THE SOCIETY OF PHOTO-OPTICAL INSTRUMENTATION ENGINEERS (SPIE), SMART STRUCTURES AND MATERIALS 2006: ELECTROACTIVE POLYMER ACTUATORS AND DEVICES( EAPAD) 6168::ISSN: 0277-786X. ISBN: 0-8194-6221-7..

Lugar celebración: San Diego, Ca, EEUU

Fecha: 2006.

---

76.

Autores: S. Garrido, L. Moreno y D. Blanco

Título: *Voronoi Diagram and Fast Marching applied to Path Planning..*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2006.

Publicación: Preprints del workshop.

Lugar celebración: Orlando, Florida.

Fecha: May, 2006.

---

77.

Autores: S. Garrido, L. Moreno, D. Blanco, and F. Martín

Título: *Log of the inverse of the distance transform and fast marching applied to path planning.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'06)

Publicación: Proceedings of the IEEE/RSJ IROS'06

Lugar celebración: Beijing, China

Fecha: **Octubre**, 2006.

---

78.

Autores: S. Garrido; L. Moreno; M. Abderrahim; F. Martín.

Título: *Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'06)

Publicación: Proceedings of the IEEE/RSJ IROS'06

Lugar celebración: Beijing, China

Fecha: **Octubre**, 2006.

---

79.

Autores: L. Moreno, R. Cabas, D. Fernández

Título: *Low mass dust wiper technology for MSL rover.*

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 9<sup>th</sup> ESA Workshop on Advanced Space Technologies for Robotics and Automation. ASTRA-2006

Publicación: Proceedings of the Congress  
Lugar celebración: ESTEC, Noordwijk, Netherlands  
Fecha: 2006.

---

80.

Autores: S.Garrido; M.Abderrahim; L.Moreno;  
Título: *Path Planning and Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: SYROCO'06  
Publicación: Proceedings of the Congress  
Lugar celebración:  
Fecha: 2006.

---

81.

AUTOR: Fernandez, D., Cabas, R., Moreno, L.  
Título: *Dust wiper mechanism for operation in Mars.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 12th European Space Mechanisms and Tribology Symposium, ESMATS 2007, ESA  
Publicación: Proceedings of the Congress  
Lugar celebración: Liverpool, UK  
Fecha: 19-21 September 2007

---

82.

AUTOR: Fernandez, D., Cabas, R., Moreno, L.  
TÍTULO *Ultra-light dust wiper mechanism for operation in Mars.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: SPIE - The International Society for Optical Engineering 6527  
Publicación: Proceedings of SPIE - The International Society for Optical Engineering 6527, art. no. 65270E  
Lugar celebración:  
Fecha: 2007

---

83.

Autores: L. Moreno, S. Garrido, F. Martin, M.L. Muñoz  
Título: *Differential Evolution approach to the grid-based Localization and Mapping Problem.*  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems. IROS-2007  
Publicación: Proceedings of the Congress  
Lugar celebración: San Diego, EEUU  
Fecha: 2007.

---

84.

Autores: C.Castejon; D.Blanco; L.Moreno.  
Título: Modelado de zonas cruzables para la navegación segura de robots en entornos exteriores  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 2º Workshop de RoboCity 2030, Robot de exteriores.  
Publicación: Proceedings del workshop  
ISBN: 978-84-611-8055. Instituto de Automática Industrial - CSIC. pp.47-66. 2007.  
Lugar celebración: Ávila. España  
Fecha: Jul, 2007.

---

85.

Autores: S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco; F.Martín

Título: FM2 a real-time Fast Marching sensor based Path Planner.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics

Publicación: Proceedings of the Congress

ISBN: 1-4244-1264-1. pp.1-6. 2007.

Lugar celebración: Zurich. Swizerland.

Fecha: Sep,2007

---

86.

Autores: S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco; F.Martín

Título: Exploratory Navigation based on Voronoi Transform and Fast Marching

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2007)..

Publicación: Proceedings of the Congress

ISBN: 1-4244-0829-6. . pp.735-741. 2007.

Lugar celebración: Alcala Henares. Spain.

Fecha: Oct, 2007.

---

87.

Autores: L.Moreno; S.Garrido; F.Martín.

Título: Evolutionary Filter for Mobile Robot Global Localization

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2007).

Publicación: Proceedings of the Congress

ISBN: 1-4244-0829-6. . pp.891-896. 2007

Lugar celebración: Alcala Henares. Spain.

Fecha: Oct, 2007.

---

88.

Autores: L.Moreno; S.Garrido; F.Martín

Título: E-SLAM solution to the grid-based Localization and Mapping problem

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2007)

Publicación: Proceedings of the Congress

ISBN: 1-4244-0829-6. pp.897-903. 2007.

Lugar celebración: Alcala Henares. Spain

Fecha: Oct, 2007.

---

89.

Autores: Garrido, S., Blanco, D., Moreno, L., Martín, F.

Título: Improving RRT motion trajectories using VFM.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009).

Publicación: Proceedings of the Congress

Lugar celebración: Málaga. Spain.

Fecha: Apr, 2009.

---

90.

Autores: Garrido, S., Moreno, L., Blanco, D., Martin, F.

Título: Smooth Path Planning for non-holonomic robots using VFM

Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009).  
Publicación: Proceedings of the Congress  
LUGAR DE CELEBRACIÓN:Málaga. Spain.  
Fecha: Apr, 2009.

---

91.

Autores: L.De Sanctis; S.Garrido; L.Moreno  
Título: Outdoor Motion Planning Using Fast Marching.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Proceedings of the 12th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile machines  
Publicación: Mobile Robotics: Solutions and Challenges. Ed World Scientific.  
ISBN: 13-978-891-4291-26-2 / ISBN: 10-981-4291-26-9.  
Lugar celebración: Istambul. Turkey.  
Fecha: Sep, 2009.

---

92.

Autores: S.Garrido; L.Moreno; M.Abderrahim; D.Blanco  
Título: Robot Navigation using Tube Skeletons and Fast Marching  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: ICAR'2009  
Publicación: Proceedings of the Congress  
Lugar celebración: Munich. Alemania.  
Fecha: Sept, 2009.

---

93.

Autores: F.Martín; L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco.  
Título: Localization in 3D Environments Using Differential Evolution.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 2009 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2009).  
Publicación: Proceedings of the Congress  
Lugar celebración: Budapest. Hungary.  
Fecha: Aug, 2009.

---

94.

Autores: F.Martín; M.L.Muñoz; S.Garrido; D.Blanco; L.Moreno.  
Título: L1-norm global localization based on a Differential Evolution Filter.  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: 2009 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2009).  
Publicación: Proceedings of the Congress  
Lugar celebración: Budapest. Hungary.  
Fecha: Aug, 2009.

---

95.

Autores: N.Nava; M.Abderrahim; L.Moreno.  
Título: A Mechanism Design of a Chest Sub-system For Humanoid Robots.  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: ASME International Conference of Advance Intelligent Mechatronics AIM2009..  
Publicación: Proceedings of the Congress



Lugar celebración: Singapur. China  
Fecha: Jul, 2009.

---

96.

Autores: C.G.Uzcátegui; D.Blanco; L.Moreno

Título: Optimum Robot Manipulator Path Generation using Differential Evolution.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Congress on Evolutionary Computation, CEC'09.

Publicación: Proceedings of the Congress

Lugar celebración: Trondheim. Noruega.

Fecha: May, 2009.

---

97.

Autores: S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco.

Título: Optimal Control using the Fast Marching Method

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE IECON 2009 the 35th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society.

Publicación: Proceedings of the Congress

Lugar celebración: Porto. Portugal.

Fecha: Nov, 2009

---

98.

Autores: Collado, M., Cabás, R., Fernández, D., Moreno, L., López, F., Abderrahim, M.

Título: Shape memory alloy rotary actuator for operation in Mars

Tipo de participación: Ponencia aceptada

Congreso: ESMATS - European Space Mechanisms And Tribology Symposium, European Space Agency, (Special Publication) ESA SP 670 SP 0

Publicación: Proceedings of the Congress

Lugar celebración: Viena, Austria

Fecha: Jul, 2009.

---

99.

Autores: Collado, M., Martinez, D., Alvarez, F., Cabás, R., Moreno, L., López, F

Título: Evolution of SMA Rotary Actuators for Space Applications in Mars Environment

Tipo de participación: Ponencia aceptada

Congreso: 12th International Conference on New Actuators

Publicación: Proceedings of the Congress

Lugar celebración: Bremen, Germany

Fecha: Jun, 2010.

---

100.

Autores: F.Martín; C.G.Uzcátegui; L.Moreno; D.Blanco.

Título: Accelerated Localization in Noisy 3D Environments using Differential Evolution.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: The 2010 International Conference on Genetic and Evolutionary Methods. Jul, 2010.

Publicación: Proceedings of the Congress

Lugar celebración: Las Vegas. USA.

Fecha: Jul, 2010

---

101.

Autores: C.A.Arismendi; M.L.Muñoz; D.Blanco; L.Moreno.

Título: Learning Evolutionary Strategy for a Mobile Manipulator in Imitation Learned Tasks. The 2010 Conference on Technologies and Applications of Artificial Intelligence TAAI 2010.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: The 2010 International Conference on Genetic and Evolutionary Methods. Jul, 2010.

Publicación: Proceedings of the Congress

Lugar celebración: Hsinchu. Taiwan - China.

Fecha: Nov, 2010.

---

102.

Autores: J. G. Bueno; P.Jurewicz; N.Burrus; L.Moreno.

Título: Robust Pedestrian Detection using a Time-Of-Flight Camera

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 8th Workshop Robocity2030. Robots de exteriores.

Publicación: Proceedings of the 8<sup>th</sup> Robocity2030

ISBN:

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: Dic, 2010.

---

103.

Autores: S.Garrido; L.Moreno; P.Lima; J. V.Gómez.

Título: Robot Formations Motion Planning using Fast Marching

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Robot 2011

Publicación: Proceedings of the Robot 2011

ISBN:

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: Nov, 2011.

---

104.

Autores: S.Garrido, L.Moreno

Título: Outdoor Motion Robots Planning using the Fast Marching Method.

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Robot 2011

Publicación: Proceedings of the Robot 2011

ISBN:

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: Nov, 2011.

---

105.

Autores: J. G. Bueno; P.Jurewicz; N.Burrus; L.Moreno.

Título: Textureless Object Recognition and Arm Planning for a Mobile Manipulator

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 53rd International Symposium ELMAR-2011

Publicación: Proceedings of the ELMAR-2011

ISBN:

Lugar celebración: Zadar, Croatia

Fecha: October, 2011.

---

106.

Autores: J. V.Gómez; S.Garrido; L.Moreno.

Título: Adaptive Robot Formations Using Fast Marching Square Working Under Uncertainty Conditions

Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2011).  
Publicación: Proceedings of the ARSO 2011  
ISBN:  
Lugar celebración: San Francisco, EEUU  
Fecha: October, 2011.

---

107.  
Autores: N.Burrus; J. G. Bueno; L.Moreno; M.Abderrahim.  
Título: 3D Object Model Acquisition and Recognition with a Time-Of-Flight Camera  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 7 Wokshop Robocity2030. Visión en robótica.  
Publicación: Proceedings of the Workshop  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid, España  
Fecha: September, 2011.

---

108  
Autores: A.Flores; A.Martín; D.S.Copaci; D.Blanco; L.Moreno.  
Título: Elbow Functional Compensation using a Lightweight Magnetorheological Clutch  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Annual International Conference of the IEEE EMBS Publicación: Proceedings of the IEEE EMBS 2011, pp 5215-5218  
ISBN:  
Lugar celebración: Boston, Massachusetts USA  
Fecha: Sept, 2011.

---

109.  
Autores: N.Burrus; L.Moreno; M.Abderrahim; J. G. Bueno.  
Título: Object Reconstruction and Recognition leveraging an RGB-D camera.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Twelfth IAPR Conference on Machine Vision Applications Publicación: Proceedings of the IAPR 2011  
ISBN:  
Lugar celebración: Sevilla, España  
Fecha: June, 2011.

---

110.  
Autores: J. G. Bueno; M.G.Fierro; L.Moreno; C.Balaguer.  
Título: Facial gesture recognition and postural interaction using neural evolution algorithm and active appearance models.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Robocity2030 9th Workshop. Robots colaborativos e interacción humano-robot.  
Publicación: Proceedings of the 9<sup>th</sup> Robocity2030, pp.145-159  
ISBN: 978-84-614-5558  
Lugar celebración: Madrid, España  
Fecha: May, 2011.

---

111.  
Autores: A.Ranganath; J.González-Gómez; L.Moreno.  
Título: A Distributed Neural Controller for Locomotion in Modular Linear Robotic Configurations.  
Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Robocity2030 9th Workshop. Robots colaborativos e interacción humano-robot.  
Publicación: Proceedings of the 9<sup>th</sup> Robocity2030, pp.129-144  
ISBN: 978-84-614-5558  
Lugar celebración: Madrid, España  
Fecha: May, 2011.

---

112.

Autores: A.Valero; A.Castro-González; L.Moreno. ; Julio Valero-Gomez.  
Título: Use of Genetic Algorithms for Target Distribution and Sequencing in Multiple Robot Operations.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics.  
Publicación: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics  
ISBN:  
Lugar celebración: Phuket Island. Thailand.  
Fecha: Dec, 2011.

---

113.

Autores: J.V.Gómez; C.A.Arismendi; S.Garrido; L.Moreno.  
Título: On Path Planning: Adaptation to the Environment using Fast Marching  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: EAIS12.  
Publicación: Proceedings of EAIS12.  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid. Spain.  
Fecha: May, 2012.

---

114.

Autores: M. Galvan-Sosa, J. Portilla, J. Hernandez-Rueda, J. Siegel, L. Moreno, J. Solis  
Título: Optimization of Two Photon Absorption Using Temporal Shaping with a Non-evolutionary Algorithm  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: European Material Research Society (E-MRS) Symposium 2012,  
Publicación: Proceedings of E-MRS Symposium 2012,  
ISBN:  
Lugar celebración:  
Fecha: 14-18 May 2012

---

115.

Autores: C.A.Arismendi; J.V.Gómez; S.Garrido; L.Moreno..  
Título: Adaptative Evolutionary Strategy for Robotic Manipulation  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: EAIS12.  
Publicación: Proceedings of EAIS12.  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid. Spain.  
Fecha: May, 2012.

---

116.

Autores: J.G.Bueno; M.G.Fierro; L.Moreno; C.Balaguer.  
Título: Facial Gesture Recognition using Active Appearance Models based on Neural Evolution  
Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 2012 Conference on Human-Robot Interaction (HRI 2012).  
Publicación: Proceedings of 2012 Conference on Human-Robot Interaction (HRI 2012).  
ISBN:  
Lugar celebración: Boston. USA.  
Fecha: Mar, 2012.

---

117.  
Autores: A. Martín Clemente, A. Flores Caballero, M.D. Blanco Rojas, D.S. Copaci, L. Moreno.  
Título: Lightweight Magneto-rheological Based Clutch Actuator for Quick Response Times.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: International Conference on New Actuators and Drive Systems (Actuator 12).  
Publicación: Interactive Conference Proceedings of Actuator 12. Pg 603-606.  
ISBN: 978-3-933339-20-1  
Lugar celebración: Bremen. Germany.  
Fecha: 18-20 June, 2012.

---

118.  
Autores: Avinash Ranganath, Juan Gonzalez-Gomez, Luis Moreno Lorente.  
Título: Morphology Dependent Distributed Controller for Locomotion in Modular Robots.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Post-Graduate Conference on Robotics and Development of Cognition (RoboDoc-PhD 2012)  
Publicación: Proceedings of the Post-Graduate Conference on Robotics and Development of Cognition pags-44-47  
ISBN:  
Lugar celebración: Lausanne. Switzerland.  
Fecha: 10-22 September, 2012.

---

119.  
Autores: J. V. Gómez; D. Álvarez; S. Garrido, Luis Moreno Lorente.  
Título: Kinesthetic Teaching via Fast Marching Square.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS).  
Publicación: Proceedings of the IROS 2012  
ISBN:  
Lugar celebración: Vila Moura. Portugal.  
Fecha: October, 2012.

---

120.  
Autores: A. Flores; D.S. Copaci; A. Martín; D. Blanco; L. Moreno.  
Título: Smooth and Accurate control of multiple Shape Memory Alloys based actuators via low cost embedded hardware.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems.  
Publicación: Proceedings of the IROS 2012  
ISBN:  
Lugar celebración: Vila Moura. Portugal.  
Fecha: October, 2012.

---

121.  
Autores: C. González, D. Blanco, L. Moreno.  
Título: A memetic approach to the inverse kinematics problem

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE Conf. on Mechatronics and Automation

Publicación: Proceedings of the IEEE Conf. on Mechatronics and Automation

ISBN:

Lugar celebración:

Fecha: August, 2012.

---

122.

Autores: J. V.Gómez; A.Vale; F.Valente; J.Ferreira; S.Garrido; L.Moreno.

Título: Fast Marching in motion planning for rhombic like vehicles operating in ITER.

Tipo de participación: Ponencia aceptada

Congreso: International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2013).

Publicación: Proceedings of the ICRA 2013

ISBN:

Lugar celebración: Karlsruhe. Germany.

Fecha: May, 2013.

---

123.

Autores: M. Galvan-Sosa, J. Portilla, J. Hernandez-Rueda, J. Siegel, L. Moreno, J. Solis

Título: Pre-determined step search vs Evolutionary Algorithms in Optimal Control of fs-Laser Pulse Shaping Searching with a waltz

Tipo de participación: Ponencia aceptada

Congreso: European Material Research Society (E-MRS) Symposium 2013,

Publicación: Proceedings of E-MRS Symposium 2013,

ISBN:

Lugar celebración:

Fecha: 2013

---

124.

Autores: D. Alvarez; A. Lumbier, J.V. Gomez, S.Garrido; L.Moreno.

Título: Precision Grasp Planning based on Fast Marching Square presentation.

Tipo de participación: Ponencia aceptada

Congreso: Mediterranean Conference on Control and Automation

Publicación: Proceedings of the MED 2013

ISBN:

Lugar celebración: Chania. Greece.

Fecha: June, 2013.

---

125.

Autores: C. Arismendi, S. Garrido, F Martín; L. Moreno

Título: Smooth Anytime Motion Planning using Fast Marching

Tipo de participación: Ponencia aceptada

Congreso: IEEE EUROCON 2013

Publicación: Proceedings of the EUROCON 2013

ISBN:

Lugar celebración: Zagreb, Croacia

Fecha: 01/07/2013.

---

126.

Autores: J. G. Bueno; A.Martín; M.G.Fierro; L.Moreno; C.Balaguer.

Título: Distinguishing between Similar Objects based on Geometrical Features in 3D Perception

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: RoboCity2030 12th Workshop: Robótica Cognitiva  
Publicación: Proceedings RoboCity2030 12th Workshop  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid, Spain  
Fecha: Jul, 2013.

---

127.

Autores: S. Garrido, L. Moreno, J.V. Gómez;  
Título: How to deal with difficulty and uncertainty in the Outdoor Trajectory Planning with Fast Marching.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: ROBOT2013  
Publicación: Proceedings of the ROBOT2013  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid. Spain.  
Fecha: Nov, 2013.

---

128.

Autores: J.V. Gómez, D. Alvarez, S Garrido, L. Moreno  
Título: Improving Sampling-based Path Planning Methods with Fast Marching.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: ROBOT2013  
Publicación: Proceedings of the ROBOT2013  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid. Spain.  
Fecha: Nov, 2013.

---

129.

Autores: J.Pardeiro; J. V.Gómez; D.Álvarez; L.Moreno.  
Título: Learning-based Floor Segmentation and Reconstruction.  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: ROBOT2013  
Publicación: Proceedings of the ROBOT2013  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid. Spain.  
Fecha: Nov, 2013.

---

130.

Autores: F.Martín; L.Moreno. Fernando Martín, Jaime Valls Miró (University of Technology, Sydney, Australia)  
Título: Towards exploiting the advantages of colour in scan matching  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: ROBOT2013  
Publicación: Proceedings of the ROBOT2013  
ISBN:  
Lugar celebración: Madrid. Spain.  
Fecha: Nov, 2013.

---

131.

Autores: D.Álvarez; A.Lumbier; J. V.Gómez; S.Garrido; L.Moreno.  
Título: Precision Grasp Planning with Gifu Hand III based on Fast Marching Square  
Tipo de participación: Ponencia aceptada

Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'13)  
Publicación: Proceedings of the IROS'13  
ISBN:  
Lugar celebración: Tokio, Japan  
Fecha: Nov, 2013.

---

132.

Autores: Santiago Garrido, Luis Moreno  
Título: PM diagram of the Transfer Function and its use in the Design of Controllers  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: 22nd Mediterranean Conference on Control and Automation  
Publicación: Proceedings of the 22nd Mediterranean Conference on Control and Automation  
ISBN:  
Lugar celebración: Palermo, Italy  
Fecha: June, 2014.

---

133.

Autores: Santiago Garrido, Javier V. Gomez, David Alvarez, Luis Moreno  
Título: Fast Marching with Restrictions  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions – ROBÓTICA 2014  
Publicación: Proceedings of the IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions – ROBÓTICA 2014  
ISBN:  
Lugar celebración: Espinho, Portugal  
Fecha: May, 2014.

---

134.

Autores: David Alvarez, Javier V. Gomez, Santiago Garrido, Luis Moreno  
Título: 3D Robot Formations Planning with Fast Marching Square  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions – ROBÓTICA 2014  
Publicación: Proceedings of the IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions – ROBÓTICA 2014  
ISBN:  
Lugar celebración: Espinho, Portugal  
Fecha: May, 2014.

---

135.

Autores: Antonio Flores-Caballero, J. Herrán, I. Fernández, E. Ochoteco, G. Cabañero, H. Grande, DS Copaci, D. Blanco, L. Moreno  
Título: Fully integration of an innovative pressure sensor platform  
Tipo de participación: Ponencia aceptada  
Congreso: Proceedings of Smart Systems Integration Conference 2014,  
Publicación: Proceedings of Smart Systems Integration Conference 2014,  
ISBN:  
Lugar celebración: Vienna, Austria  
Fecha: March, 2014.

---

136.



AUTOR: F. Alvarez, D. Millen, C. Rivera, C. Benito, J. López, D. Fernandez, L. Moreno  
Título: New approaches in low power and mass payload for Wireless Sensor Networks (WSNs) for lunar surface exploration  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: International Conference IEEE Sensors 2014,  
Publicación: Proceedings of the International Conference IEEE Sensors 2014,  
ISBN:  
Lugar celebración: Valencia, Spain  
Fecha: 3, November, 2014.

---

137.  
AUTOR: J A Starek, J V Gomez, E. Schmerling, L. Janson, L. Moreno, M. Pavone  
Título: An Asymptotically-Optimal Sampling-Based Algorithm for Bi-directional Motion Planning  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: International Conference IROS-2015  
Publicación: Proceedings of the IROS 2015,  
ISBN:  
Lugar celebración: Hamburg, Germany  
Fecha: 28-1, September, 2015.

---

138.  
AUTOR: Santiago Garrido · David Alvarez · Luis Moreno  
Título: An Path Planning for Mars Rovers using the Fast Marching Method  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: ROBOT'2015 - Second Iberian Robotics Conference  
Publicación: Proceedings of the ROBOT'2015  
ISBN:  
Lugar celebración: Lisboa, Portugal;  
Fecha: November, 2015.

---

139.  
AUTOR: Avinash Ranganath · Luis Moreno  
Título: Gait Generation Through a Feature Based Linear Periodic Function  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: 23rd Mediterranean Conference on Control and Automation,  
Publicación: Proceedings of the 23rd Mediterranean Conference on Control and Automation  
ISBN:  
Lugar celebración: Torremolinos. Spain  
Fecha: June, 2015.

---

140.  
AUTOR: David Alvarez · Javier V. Gomez · Santiago Garrido · Luis Moreno  
Título: Geometrically Constrained Path Planning with Fast Marching Square  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: International Conference  
Publicación: Proceedings of the  
ISBN:  
Lugar celebración: Hamburg, Germany  
Fecha: 28-1, September, 2015.

---

141.  
AUTOR: F. Alvarez , D. Millen, C. Rivera, C. Benito, J. López, D. Fernández, Luis Moreno

Título: New approaches in low power and mass payload for Wireless Sensor Networks (WSNs) for lunar surface exploration

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Conference

Publicación: Proceedings of the 13<sup>th</sup> IEEE Sensors Conference, pag 726-729

ISSN: 19300395 , DOI: [10.1109/ICSENS.2014.6985102](https://doi.org/10.1109/ICSENS.2014.6985102)

Lugar celebración: Valencia, Spain

Fecha: 2-5, November, 2014.

---

142.

AUTOR: F. Alvarez , D. Millen, C. Rivera, C. Benito, J. López, D. Fernández, Luis Moreno

Título: El emprendimiento en las universidades españolas mediante el fenómeno de las spin-off: la experiencia de las comunidades autónomas de Cataluña, Madrid y Valencia

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: XIII Foro Internacional sobre Evaluación de la Calidad de la Investigación y la Educación Superior. FECIES

Publicación: "Evaluación de la Calidad de la Investigación y de la Educación Superior: Libro de resúmenes XIII FECIES". ASOCIACION ESPAÑOLA DE PSICOLOGIA CONDUCTUAL

ISSN: 97884608926, DOI:

Lugar celebración: GRANADA, España

Fecha: 30/06/2016-02/07/2016

---

143.

AUTOR: David Alvarez, Maximo A. Roa , Luis Moreno

Título: Tactile Based In-hand Object Pose Estimation

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IFAC 2016

Publicación:

ISSN: , DOI:

Lugar celebración:

Fecha: 30/06/2016-02/07/2016

---

144.

AUTOR: Verónica González , Concepción A. Monje, Luis Moreno and Carlos Balaguer

Título: Fast Marching Square Method for UAVs Mission Planning with consideration of Dubins Model Constraints

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 20th IFAC Symposium on Automatic Control in Aerospace

Publicación: Proceedings of the 20th IFAC Symposium on Automatic Control in Aerospace, , Sesión: TuAM2.1, pags 1-6

ISSN: , DOI:

Lugar celebración: Sherbrooke, Quebec, Canada

Fecha: August 21-25, 2016

---

145.

AUTOR: Adrián Bargueño Juárez, Luis Santiago Garrido, Luis Moreno

Título: Modelización simulada en tiempo real de la evolución de un incendio mediante el Método Fast Marching

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Jornadas de Automática 2016

Publicación: Proceedings of the Jornadas de Automática 2016, pags 453-458

ISSN: , DOI:

Lugar celebración: Madrid, Spain  
Fecha: 7-9 Septiembre, 2016

---

146.

AUTOR: Verónica González, Concepción A. Monje, Luis Moreno y Carlos Balaguer  
Título: Planificación de trayectorias UAVS con Fast Marching Square adaptadas a requerimientos de vuelo.  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Jornadas de Automática 2016  
Publicación: Proceedings of the Jornadas de Automática 2016, pags 856-862  
ISSN: , DOI:  
Lugar celebración: Madrid, Spain  
Fecha: 7-9 Septiembre, 2016

---

147.

AUTOR: Melchor Izquierdo Sánchez, Santiago Garrido, Luis Moreno  
Título: Cálculo de trayectorias para vehículos autónomos marinos (USV) utilizando el método Fast Marching Square sometido a campo vectorial  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Jornadas de Automática 2016  
Publicación: Proceedings of the Jornadas de Automática 2016, pags 793-800  
ISSN: , DOI:  
Lugar celebración: Madrid, Spain  
Fecha: 7-9 Septiembre, 2016

---

148.

AUTOR: Santiago Garrido, Fernando Martín, Luis Moreno  
Título: Phase Magnitude Diagram for Linear Systems with Delay  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Jornadas de Automática 2016  
Publicación: Proceedings of the Jornadas de Automática 2016, pags 793-800  
ISSN: , DOI:  
Lugar celebración: Madrid, Spain  
Fecha: 7-9 Septiembre, 2016

---

149.

AUTOR: D. Copaci, A. Flores, F. Rueda, I. Alguacil, D. Blanco and L. Moreno  
Título: Wearable Elbow Exoskeleton Actuated with Shape Memory Alloy  
Tipo de participación: Ponencia  
Congreso: Proceedings of the 3rd International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2016)  
Publicación: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II, Springer Verlag, pags 477-482  
ISSN: 978-3-319-46668-2, DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9  
Lugar celebración: Segovia, Spain  
Fecha: October 18–21, 2016

---

150.

AUTOR: M. Galli, R. Barber, S. Garrido, L. Moreno  
Título: Path planning using Matlab-ROS integration applied to mobile robots  
Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 2017 IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC)

Publicación: Proceedings of the 2017 IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC), pags 98-103

ISSN: 978-1-5090-6234-8/17/ 2017 IEEE

Lugar celebración: Coimbra, Portugal

Fecha: April 26-28, 2017

---

151.

AUTOR: Pavel González Prieto, Fernando Martín, Luis Moreno, and Juan Carballeira

Título: DENDT: 3D-NDT scan matching with Differential Evolution

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 25rd Mediterranean Conference on Control and Automation,

Publicación: Proceedings of the 25rd Mediterranean Conference on Control and Automation

ISBN:

Lugar celebración: Malta.

Fecha: June, 2017.

---

152.

AUTOR: Pavel González Prieto, Fernando Martín, Luis Moreno, and Juan Carballeira

Título: Quality Study of Robot Trajectories Based on the Anisotropic Fast Marching Method

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference

Publicación: Advances in Intelligent Systems and Computing book series (AISC, volume 693), pp 891-901,

DOI 10.1007/978-3-319-70833-1\_72

ISBN (print): 978-3-319-70832-4

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: 22-24 November, 2017.

---

153.

AUTOR: David Alvarez, Maximo Roa y Luis Moreno

Título: Tactile-Based In-Hand Object Pose Estimation

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference

Publicación: Advances in Intelligent Systems and Computing book series (AISC, volume 693)

DOI

ISBN (print): 978-3-319-70832-4

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: 22-24 November, 2017.

---

154.

AUTOR: S. Garrido, F. Martín, D. Alvarez, Luis Moreno

Título: Towards an Anisotropic Fast Marching Method Applied to the Path Planning Task for Mars Rovers

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: SMC-IT 2017- 6th International Conference on Space Mission Challenges for Information Technology

Publicación: IEEE, pp 13-19,

DOI 10.1109/SMC-IT.2017.10

ISBN: 978-1-5386-3462-2/17

Lugar celebración: Alcala de Henares, España

Fecha: 27-29 Septiembre, 2017.

---

155.

AUTOR: David Serrano, Dorin–Sabin Copaci, Luis Moreno, Dolores Blanco

Título: SMA based wrist exoskeleton for rehabilitation therapy

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018)

Publicación: IEEE, pages 2318-2323

DOI: 10.1109/IRC.2019.00084

ISBN (print):

Lugar celebración: Madrid, Spain

Fecha: 1, October, 2018.

---

156.

AUTOR: M Galli, R Barber, S Garrido, L Moreno

Título: Extraction of a Topological Representation based on Raw Data using Voronoi Diagram

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 2018 International Conference on Control, Artificial Intelligence, Robotics & Optimization (ICCAIRO)

Pages: 165-170

Publicación: IEEE

DOI: 10.1109/ICCAIRO.2018.00035

ISBN (print):

Lugar celebración: Prague, Czech Republic

Fecha: 19-21 May 2018

---

157.

AUTOR: C Gomez, AC Hernandez, L Moreno, R Barber

Título: Qualitative geometrical uncertainty in a topological robot localization system

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 2018 International Conference on Control, Artificial Intelligence, Robotics

Pages: 183-188

Publicación: IEEE

DOI: 10.1109/ICCAIRO.2018.00038

ISBN (print):

Lugar celebración: Prague, Czech Republic

Fecha: 19-21 May 2018

---

158.

AUTOR: Clara Gómez, Alejandra C. Hernández, R. Barber, L. Moreno, Oscar Martinez Mozos

Título: Localization of Mobile Robots Incorporating Scene Information in a Hierarchical Model

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Third IEEE International Conference on Robotic Computing (IRC)

Pages:429-430

Publicación: IEEE

DOI: 10.1109/IRC.2019.00084

ISBN (print):

Lugar celebración: Naples, Italy

Fecha: 25-27 February, 2019.

---

158.

AUTOR: David Álvarez, Máximo A Roa, Luis Moreno

Título: Visual and tactile fusion for estimating the pose of a grasped object

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: Iberian Robotics conference

Pages 184-188

Publicación:

DOI:

ISBN (print):

Lugar celebración:

Fecha: 20 Nov, 2019.

---

160.

AUTOR: D Copaci, D Serrano del Cerro, I Alguacil-Diego, D Fernández Vázquez, F Molina-Rueda, JC Miangolarra-Page, L Moreno, D Blanco

Título: Usability evaluation of SMA based exoskeleton: Pilot testing in post-stroke patients

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: International Conference on Neuro Rehabilitation, ICNR2020

Pages 153-157

Publicación: Springer, Cham

DOI: 10.1109/IRC.2019.00084

ISBN (print):

Lugar celebración:

Fecha: 13-16 October, 2020.

---

161.

AUTOR: J Carballeira, C Nicolás, S Garrido, L Moreno

Título: Wildfire Spreading Simulator Using Fast Marching Algorithm

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: EUROSIM

Pages 159-167

Publicación: ARGESIM Publisher Vienna, Simul. Notes Eur. 31 (3), 159-167

DOI: 10.11128/sne.31.tn.10577

ISBN (print): Print 2305-9974, Online 2306-0271, [www.sne-journal.org](http://www.sne-journal.org)

Lugar celebración: Logroño, La Rioja, Spain

Fecha: 2021.

---

162.

AUTOR: B Lopez, A Prados, L Moreno, R Barber

Título: TAICHI algorithm: Human-Like Arm Data Generation applied on Non-Anthropomorphic Robotic Manipulators for Demonstration

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 2023 European Conference on Mobile Robots (ECMR)

Pages 1-7

Publicación: IEEE

DOI: 10.1109/ECMR59166.2023.10256343

ISBN (print):

Lugar celebración:

Fecha: 4 September 2023.

---

163.

AUTOR: J Muñoz, B López, L Moreno

Título: Gaussian Processes for Energy Consumption Estimation of Unmanned Aerial Vehicles

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: 2023 3rd International Conference on Electrical, Computer, Communications and Mechatronics Engineering (ICECCME)

Pages 153-157

Publicación: IEEE

DOI: 10.1109/ICECCME57830.2023.10252348

ISBN (print):

Lugar celebración: Tenerife, Canary Islands, Spain

Fecha: 19 July 2023.

---

163.

AUTOR: G Espinoza, N Fernandez, A Mora, A Prados, L Moreno, R BarberTítulo: Plataforma educativa y de investigación con pinza paralela modular

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: XLV Jornadas de Automática 2024

Pages: 45, 6 pags

Publicación: 12/7/2024

DOI: 10.17979/ja-cea.2024.45.10783

ISBN (print):

Lugar celebración: Malaga

Fecha: Septiembre 2024

---

163.

AUTOR:

Título:

Tipo de participación: Ponencia

Congreso:

Pages

Publicación:

DOI:

ISBN (print):

Lugar celebración:

Fecha:

## Tesis Doctorales dirigidas

---

1.

Título: Modelado y Percepción del Entorno para un Robot Móvil Autónomo.

Doctorando: Arturo de la Escalera Hueso

Universidad: Univ. Politécnica de Madrid

Facultad / Escuela: E.T.S. Ingenieros Industriales

Fecha: 1995

---

2.

Título: *Estrategias para Optimizar la Ejecución de Sistemas Basados en Reglas sobre Entornos Distribuidos*

Doctorando: Jesús Salido

Universidad: Univ. Politécnica de Madrid

Facultad / Escuela: E.T.S. Ingenieros Industriales

Fecha: 1996

---

3.

Título: *Localización Geométrica de Robots Móviles Autónomos*

Doctorando: Jose Maria Armingol Moreno

Universidad: Univ. Carlos III de Madrid

Facultad / Escuela: E. Politécnica Superior

Fecha: 1997

---

4.

Título: *Identificación, Estimación y Control de Sistemas No-Lineales mediante RGO*

Doctorando: Santiago Garrido Bullon

Universidad: Univ. Carlos III de Madrid

Facultad / Escuela: E. Politécnica Superior

Fecha: 2000

---

5.

Título: *Desarrollo de una Arquitectura para Robots Móviles Autónomos: Aplicación a un Sistema de Navegación Topológica.*

Doctorando: Ramón Barber Castaño

Universidad: Univ. Carlos III de Madrid

Facultad / Escuela: E. Politécnica Superior

Fecha: 2000

---

6.

Título: *Construcción de un Mapa Topo-geométrico del entorno y localización de manera simultánea*

Doctorando: Beatriz López Boada

Universidad: Univ. Carlos III de Madrid

Facultad / Escuela: E. Politécnica Superior

Fecha: 2002

---

7.

Título: *Planificación de Caminos con Incertidumbre para Robots Móviles*

Doctorando: Eladio Dapena González

Universidad: Univ. Carlos III de Madrid

Facultad / Escuela: E. Politécnica Superior



Fecha: 2002

---

8.

Título: *Modelado de zonas cruzables en entornos exteriores para robots móviles*

Doctorando: **Cristina Castejón Sisamón**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **2002**

---

9.

Título: *Planificación local basada en sensores para un manipulador móvil en tareas de colaboración con humanos*

Doctorando: **Dolores Blanco Rojas**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **2002**

---

10.

Título: *Metodología de caracterización de polímeros electroactivos y diseño de músculos artificiales*

Doctorando: **Diego Fernandez Infante**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **2007**

---

11.

Título: *Metodología para el desarrollo de un manipulador móvil autónomo con características antropométricas*

Doctorando: **Salah Kadhim Al Ansari**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **2011**

---

12.

Título: *Evolutionary-based Global Localization and Mapping of three-dimensional environments*

Doctorando: **Fernando Martín Monar**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **Febrero, 2012**

---

13.

Título: *A Neuroprosthesis for Tremor Management*

Doctorando: **Juan Alvaro Gallego Abella**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **Junio, 2013**

---

14.

Título: **Hybrid walking therapy with fatigue management for spinal cord injured individuals**

Doctorando: **Antonio del Ama**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **Septiembre, 2013**

---

15.

Título: *Reconstruction and Recognition of Confusable Models using Three-Dimensional Perception*

Doctorando: **Jorge García Bueno**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **19 Noviembre, 2013**

---

16.

Título: *Modelado y Control de Sistemas No Lineales de tipo SMA*

Doctorando: **Alejandro Martín Clemente**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **31 Enero, 2014**

---

17.

Título: *Optimización eficiente de procesos de interacción láser-materia mediante conformación temporal de pulsos ultracortos.*

Doctorando: **Marcial Galván Sosa**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: **3 Julio, 2014**

**Premio extraordinario de doctorado**

---

18.

Título: *Sistema avanzado de prototipado rápido para control en exoesqueletos y dispositivos mecatrónicos.*

Doctorando: **Antonio Flores Caballero**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: (defensa el día) **15 de Diciembre, 2014**

---

19.

Título: *Dexterous Robotic Motion Planning using Intelligent Algorithms.*

Doctorando: **Cesar Augusto Arismendi Gutierrez**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: (defensa el día) **16 Julio, 2015**

---

20.

Título: *Fast Marching Methods in path and motion planning: improvements and high-level applications.*

Doctorando: **Javier V. Gómez González**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: (defensa el día) **20 de Noviembre, 2015**

---

21.

Título: *Self-powered and Low mass Autonomous Platform for Planetary Surface Exploration.*

Doctorando: **Francisco Javier Álvarez Fernández.**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**  
Fecha: (defensa el día) **19 de Febrero, 2016**

---

22.

Título: ***Locomotion Through Morphology, Evolution and Learning for Legged and Limbless Robots.***

Doctorando: **Avinash Ranganath**  
Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**  
Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**  
Fecha: (defensa el día) **27 de Octubre, 2016**

---

23.

Título: ***Métodos de Visión Artificial para la extracción de la pose de la mano humana y su representación virtual.***

Doctorando: **Alejandro Lumbier Álvarez**  
Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**  
Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**  
Fecha: (defensa el día) **28 de Octubre, 2016**

---

24.

Título: ***Planning and Estimation Algorithms for Human-like Grasping.***

Doctorando: **David Álvarez Sánchez**  
Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**  
Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**  
Fecha: (defensa el día) **2 de Noviembre, 2016**

---

25.

Título: ***Nonlinear Actuators and Simulation Tools for Rehabilitation Devices.***

Doctorando: **Dorin-Sabin Copaci**  
Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**  
Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**  
Fecha: (defensa el día) **2 de Noviembre, 2017**

---

26.

Título: ***Design of a Shape Memory Alloy Soft Actuator for Wearable Robotics.***

Doctorando: **Alvaro Viloslada Peciña**  
Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**  
Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**  
Fecha: (defensa el día) **4 de Octubre, 2019**

---

27.

Título: ***Evolutionary Optimization Techniques for 3D Simultaneous Localization and Mapping***

Doctorando: **Pavel Enrique González Prieto**  
Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**  
Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**  
Fecha: (defensa el día) **20 de Septiembre, 2022**

---

28.

Título: *Global Localization based on Evolutionary Optimization Algorithms for Indoor and Underground Environments*

Doctorando: **Juan Carballeira López**

Universidad: **Univ. Carlos III de Madrid**

Facultad / Escuela: **E. Politécnica Superior**

Fecha: (defensa el día) **23 de Septiembre, 2022**

---

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

---

**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: Editorial board

Entidad de la que depende: Intenational Journal of Computational Vision and Robotics

Tema:

Fecha: 1/11/2009

---

---

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

### **Experiencia en organización de actividades de I+D**

Organización de congresos, seminarios, jornadas, etc., científicos-tecnológicos:

---

1.

Título: International Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles , IAV'98

Tipo de actividad: Miembro del Comité Organizador (NOC). Ámbito: Internacional.

Fecha: 1998

---

2.

Título: International, Symposium on Automation and Robotics in Construction , ISARC'99

Tipo de actividad: Miembro del Comité Organizador (NOC). Ámbito: Internacional.

Fecha: 1999

---

3.

Título: Evaluador de la ANEP.

Tipo de actividad: Evaluación de proyectos del programa DPI . Ámbito: Nacional.

Fecha: 1997-.

---

4.

Título: Miembro del Comité Científico del Instituto Pedro Juan de Lastanosa

Tipo de actividad: Asesoría. Ámbito: Universidad.

Fecha: (2003-).

---

5.

Título: Miembro del Comité de Expertos.

Tipo de actividad: Evaluación de proyectos del programa DPI (Ministerio de Ciencia y Tecnología)

Ámbito: Nacional

Fecha: 2005

---

6.

Título: Miembro del Comité de Expertos.

Tipo de actividad: Evaluación de proyectos del programa DPI (Ministerio de Ciencia e Innovación)

Ámbito: Nacional

Fecha: 2011

---

7.

Título: 21<sup>st</sup> Mediterranean Conference on Control and Automation, MED'13

Tipo de actividad: Vice program Chair. Ámbito: Internacional.

Fecha: June 25-28 2013, Crete, Greece

---

8.

Título: Humanoids 2014.

Tipo de actividad: Miembro del Comité Organizador. Ámbito: Internacional

Fecha: 2014

---

9.

Título: IROS 2018.

Tipo de actividad: Miembro del Comité Organizador. Ámbito: Internacional

Fecha: 2018

---

10.

Título: Robot 2017.

Tipo de actividad: Miembro del Program Committee. Ámbito: Internacional

Fecha: A celebrar en Nov 2017

---



**Experiencia de gestión de I+D**  
Gestión de programas, planes y acciones de I+D

---

1.

Título: Coordinador adjunto al área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP).

Tipo de actividad: Evaluación de proyectos del programa DPI

Fecha: 04/2007-09/2009

---

2.

Título: Miembro de la Comisión de Acreditación de Catedráticos de Universidad para Ingenierías y Arquitectura (ANECA)

Tipo de actividad: Evaluación del profesorado. Programa Academia

Fecha: 04/2015 --

---

**Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar  
(utilice únicamente el espacio equivalente a una página).**

---

- Premio de la Fundación Universidad-Empresa de Madrid al mejor Departamento Universitario, 1988.
- Premio a la Tesis Doctoral, concedido por la Fundación Artigas, 1989.
- Premio ESABE, concedido por la Fundación de la CEOE a la investigación científica tecnológica en electrónica, informática y telecomunicación al Departamento de Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial, 1989.
- Miembro del IEEE.
- Miembro del IFAC.
- Chairman del Comité Organizador (NOC) del International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC'99), organizado por la UCIII de Madrid.
- Revisor del área técnica de Vehículos Autonomos Inteligentes en el 15 Congreso Mundial del IFAC B'02 (Barcelona 2002).
- Seis tramos de investigación evaluados favorablemente (6 Sexenios).
- Un sexenio de transferencia evaluados favorablemente.
- Revisor técnico de las revistas: Journal of Intelligent and Robotics Systems, IEEE System and Cybernetics, IEEE Robotics and Automation Magazine, IEEE Transactions on Robotics, Robotic and Autonomous Systems, Sensors, ISA Transactions, Journal of Field Robotics, Eng Applications of Artificial Intelligence, Robotica.
- Revisor técnico en el ICRA, IROS, MED, EFTA, EMBC.
- Miembro del Instituto Pego Juan de Lastanosa (Univ. Carlos III)
- Miembro del Comité Científico del Instituto Pedro Juan de Lastanosa (2003-)
- Premio del Colegio Oficial de Ingenieros Industriales de Madrid 2003 al IV Concurso de Trabajos Fin de Carrera, otorgado al trabajo realizado por Beatriz López Rodero.
- Miembro del comité asesor de la Universidad Carlos III para PDI (2013-2016)
- Miembro del Instituto INAECU (Univ. Carlos III) (2013- )
- Miembro del comité de revisores del programa Docencia de ANECA (2015- )
- Miembro del Comité Organizador (NOC) del International Conference on Intelligent Robot and Systems, IROS 2018.
- Miembro del PERASPERA Advisors Committee de la ESA (2015- )
- Associate Editor IROS 2018
- Associate Editor IROS 2019
- Associate Editor IROS 2020

<b>Conference</b>	<b>Role</b>
ICNR2020	<a href="#">author</a>
ICARSC 2020	<a href="#">PC member</a> <a href="#">proceedings author (Springer_Proc)</a>
ROBOT2019	<a href="#">author</a> <a href="#">PC member (General Robotics)</a>
Eurosim2019	<a href="#">author</a>
EPIA2019	<a href="#">PC member (Intelligent Robotics)</a>
ICARSC 2019	<a href="#">PC member</a>
IEEE IRC 2019	<a href="#">author</a>
FASP18	<a href="#">author</a>
JNR2018	<a href="#">author</a>
JA 2018	<a href="#">PC member (Control Inteligente)</a>

<b>Conference</b>	<b>Role</b>
ICARSC 2018	<a href="#">PC member</a> <a href="#">program author</a> <a href="#">proceedings author (Robot2017 AISC Springer Book)</a>
ROBOT2017	<a href="#">subreviewer</a> <a href="#">PC member (Challenges in Medical Robotics in the frame of Industry 4.0)</a> <a href="#">author</a>
JA2017	<a href="#">PC member (Control Inteligente)</a>
ETFA2017	<a href="#">PC member (WiP-T7. Intelligent Robots &amp; Systems - WiP papers)</a> <a href="#">PC member (T7. Intelligent Robots &amp; Systems - regular papers)</a>
JNR2017	<a href="#">author</a>
ICARSC 2017	<a href="#">author</a>
EPIA 2017	<a href="#">PC member (Intelligent Robotics)</a>
VII Congreso CUD 2017	<a href="#">author</a>
JA2016	<a href="#">proceedings author (Actas de las JA2016)</a> <a href="#">author</a>
ETFA2016	<a href="#">PC member (WiP-T7. Intelligent Robots &amp; Systems - work-in-progress)</a> <a href="#">PC member (T7. Intelligent Robots &amp; Systems - regular papers)</a>
ICNR2016	<a href="#">author</a> <a href="#">proceedings author (AISC Springer Proceedings)</a>
Robot2015	<a href="#">author</a> <a href="#">PC member (Simulation and Competitions in Robotics)</a> <a href="#">PC member (Robot2015)</a>
JA2015	<a href="#">proceedings author (JA2015Actas)</a> <a href="#">author</a>
DRT4ALL 2015	<a href="#">author</a>
ICAR 2015	<a href="#">subreviewer</a>
JA2014	<a href="#">proceedings author (Actas de las XXXV Jornadas de Automatica)</a> <a href="#">author</a>
Robotica2014	<a href="#">proceedings author (Proceedings ICARSC 2014)</a> <a href="#">author</a>
EPIA2013	<a href="#">PC member (Intelligent Robotics)</a>
ICCAT'2013	<a href="#">author</a> <a href="#">proceedings author (Proceedings of the 2012 IEEE Evolving and Adaptive</a>
IEEE EAIS 2012	<a href="#">Intelligent Systems Conference)</a> <a href="#">author</a>
CEC 2009	<a href="#">proceedings author (Full Papers)</a> <a href="#">author</a>
ICAR2009	<a href="#">author</a>
Robotica2011	<a href="#">PC member</a>