



CURRÍCULUM VITAE NORMALIZADO



## JOSÉ JESÚS GUERRERO CAMPO

Generado desde: Universidad de Zaragoza

**Fecha del documento: 16/10/2023**

**v 1.4.0**

7b47c88a5d0d7a7f963b0f68a 18d9a32

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



GOBIERNO  
DE ESPAÑA

MINISTERIO  
DE CIENCIA  
E INNOVACIÓN





## Indicadores generales de calidad de la producción científica

Descripción breve de los principales indicadores de calidad de la producción científica (sexenios de investigación, tesis doctorales dirigidas, citas totales, publicaciones en primer cuartil (Q1), índice h ). Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Quinquenios docentes: 6  
Sexenios de investigación: 5



## JOSÉ JESÚS GUERRERO CAMPO

Apellidos: **GUERRERO CAMPO**  
Nombre: **JOSÉ JESÚS**  
DNI:  
ORCID: **0000-0001-5209-2267**  
ScopusID: **7203082458**  
ResearcherID: **K-5435-2014**  
Fecha de nacimiento:  
Sexo:  
Teléfono fijo: **(0034) 976761000 - 2349**  
Correo electrónico: **jguerrer@unizar.es**  
Página web personal: **<http://webdiis.unizar.es/~jguerrer/>**

### Situación profesional actual

**Entidad empleadora:** Universidad de Zaragoza    **Tipo de entidad:** Universidad  
**Departamento:** Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas. Área: Ingeniería de Sistemas y Automática. Área de conocimiento (Macroárea): Ingeniería y Arquitectura. Campo de conocimiento de evaluación CNEAI: Ingeniería y Arquitectura, Escuela de Ingeniería y Arquitectura  
**Categoría profesional:** Cated. Universidad  
**Fecha de inicio:** 12/06/2017  
**Régimen de dedicación:** Tiempo completo



## Formación académica recibida

### Titulación universitaria

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

**Nombre del título:** Ingeniero Industrial  
**Ciudad entidad titulación:** Zaragoza, España  
**Entidad de titulación:** Universidad de Zaragoza  
**Fecha de titulación:** 05/12/1989

### Doctorados

**Programa de doctorado:** Doctor Ingeniero Industrial  
**Entidad de titulación:** Universidad de Zaragoza  
**Ciudad entidad titulación:** Zaragoza, España  
**Fecha de titulación:** 09/07/1996  
**Calificación obtenida:** Cum Laude  
**Título homologado:** Si

## Actividad docente

### Formación académica impartida

- Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos  
**Titulación universitaria:** Graduado en Ingeniería Mecánica  
**Fecha de inicio:** 01/09/2023 **Fecha de finalización:** 31/08/2024  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos  
**Titulación universitaria:** Graduado en Ingeniería de Tecnologías Industriales  
**Fecha de inicio:** 01/09/2023 **Fecha de finalización:** 31/08/2024  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Visión y robótica  
**Titulación universitaria:** Máster Universitario en Ingeniería Industrial  
**Fecha de inicio:** 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 31/08/2024  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Automatización flexible y robótica  
**Titulación universitaria:** Graduado en Ingeniería de Tecnologías Industriales  
**Fecha de inicio:** 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 31/08/2024

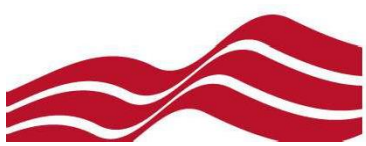


**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza

- 5 Nombre de la asignatura/curso:** Visión y robótica  
**Titulación universitaria:** Programa conjunto en Máster Universitario en Ingeniería Industrial-Máster Universitario en Energías  
**Fecha de inicio:** 14/09/2020 **Fecha de finalización:** 14/09/2022  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 6 Nombre de la asignatura/curso:** Visión y robótica  
**Titulación universitaria:** Programa conjunto en Máster Universitario en Ingeniería Industrial-Máster Universitario en Ingeniería  
**Fecha de inicio:** 14/09/2020 **Fecha de finalización:** 14/09/2022  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 7 Nombre de la asignatura/curso:** Visión y robótica  
**Titulación universitaria:** Programa conjunto en Máster Universitario en Ingeniería Industrial-Máster Universitario en Ingeniería  
**Fecha de inicio:** 14/09/2020 **Fecha de finalización:** 14/09/2022  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 8 Nombre de la asignatura/curso:** Representación gráfica del patrimonio  
**Titulación universitaria:** Graduado en Estudios en Arquitectura  
**Fecha de inicio:** 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 13/09/2020  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 9 Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de control  
**Titulación universitaria:** Máster Universitario en Ingeniería Industrial  
**Fecha de inicio:** 15/09/2014 **Fecha de finalización:** 18/09/2016  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 10 Nombre de la asignatura/curso:** CONTROL Y PROGRAMACION DE ROBOTS  
**Titulación universitaria:** Ingeniero Industrial  
**Fecha de inicio:** 22/09/2001 **Fecha de finalización:** 18/09/2016  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 11 Nombre de la asignatura/curso:** Percepción y visión por computador  
**Titulación universitaria:** Máster Universitario en Ingeniería Biomédica  
**Fecha de inicio:** 15/09/2014 **Fecha de finalización:** 20/09/2015  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 12 Nombre de la asignatura/curso:** Robótica industrial  
**Titulación universitaria:** Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática  
**Fecha de inicio:** 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 13 Nombre de la asignatura/curso:** TICIB-Percepción y visión por computador  
**Titulación universitaria:** Máster Universitario en Ingeniería biomédica  
**Fecha de inicio:** 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza



- 14 Nombre de la asignatura/curso:** Energía eólica  
**Titulación universitaria:** Máster Universitario en Energías Renovables y Eficiencia Energética  
**Fecha de inicio:** 21/09/2009 **Fecha de finalización:** 14/09/2014  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 15 Nombre de la asignatura/curso:** CONTROL Y PROGRAMACION DE ROBOTS  
**Titulación universitaria:** Ingeniero en Informática  
**Fecha de inicio:** 21/09/2006 **Fecha de finalización:** 14/09/2014  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 16 Nombre de la asignatura/curso:** Representación gráfica del patrimonio  
**Titulación universitaria:** Graduado en Arquitectura  
**Fecha de inicio:** 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 15/09/2013  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 17 Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos  
**Titulación universitaria:** Graduado en Ingeniería Eléctrica  
**Fecha de inicio:** 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 16/09/2012  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 18 Nombre de la asignatura/curso:** Visión tridimensional  
**Titulación universitaria:** Máster en Ingeniería de sistemas e informática  
**Fecha de inicio:** 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 16/09/2012  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 19 Nombre de la asignatura/curso:** TICIB-Percepción y visión por computador  
**Titulación universitaria:** Máster en Ingeniería biomédica  
**Fecha de inicio:** 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 18/09/2011  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 20 Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS AUTOMATICOS  
**Titulación universitaria:** Ingeniero Industrial  
**Fecha de inicio:** 22/09/1998 **Fecha de finalización:** 20/09/2009  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 21 Nombre de la asignatura/curso:** Proyecto fin de carrera  
**Fecha de inicio:** 21/09/2004 **Fecha de finalización:** 20/09/2005  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 22 Nombre de la asignatura/curso:** PROYECTO FIN DE CARRERA  
**Fecha de inicio:** 22/09/1995 **Fecha de finalización:** 21/09/2004  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 23 Nombre de la asignatura/curso:** CONTROL DE PROCESOS QUIMICOS  
**Fecha de inicio:** 22/09/2002 **Fecha de finalización:** 21/09/2003  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 24 Nombre de la asignatura/curso:** PRACTICAS EN EMPRESAS  
**Fecha de inicio:** 22/09/2002 **Fecha de finalización:** 21/09/2003  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza



- 25** **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas informáticos  
**Fecha de inicio:** 22/09/2000 **Fecha de finalización:** 21/09/2001  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 26** **Nombre de la asignatura/curso:** SIMULACION DE SISTEMAS DINAMICOS  
**Fecha de inicio:** 22/09/2000 **Fecha de finalización:** 21/09/2001  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 27** **Nombre de la asignatura/curso:** CONTROL Y PROGRAMACION DE ROBOTS  
**Fecha de inicio:** 22/09/1998 **Fecha de finalización:** 21/09/2000  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 28** **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas informáticos  
**Fecha de inicio:** 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1999  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 29** **Nombre de la asignatura/curso:** ROBOTICA  
**Fecha de inicio:** 22/09/1997 **Fecha de finalización:** 21/09/1998  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 30** **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA  
**Fecha de inicio:** 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1998  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 31** **Nombre de la asignatura/curso:** SIMULACION DE SISTEMAS DINAMICOS  
**Fecha de inicio:** 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1998  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 32** **Nombre de la asignatura/curso:** TEORIA DE SE/ALES Y SISTEMAS  
**Fecha de inicio:** 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 21/09/1997  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 33** **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA 1  
**Fecha de inicio:** 22/09/1995 **Fecha de finalización:** 21/09/1996  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza
- 34** **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA  
**Fecha de inicio:** 01/10/1994 **Fecha de finalización:** 30/06/1995  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza

## Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Cálculo de profundidad con una cámara de ojo de pez estéreo  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Berenguel Saeta, Samuel Bruno  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** César Sáenz Rodríguez  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 21/06/2023



- 2** **Título del trabajo:** Egocentric Computer Vision and Machine Learning for Simulated Prosthetic Vision.  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Codirector/a tesis:** Martínez Cantin, Ruben  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Melani Sánchez García  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente cum laude  
**Fecha de defensa:** 13/01/2022
- 3** **Título del trabajo:** Detección y segmentación de objetos en imágenes panorámicas  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Berenguel Saeta, Samuel Bruno  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alejandro de Nova Guerrero  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 17/12/2021
- 4** **Título del trabajo:** Reconocimiento y localización de objetos en imágenes de 360 grados  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Bermúdez Carneó, Jesús  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Luis Miguel Pérez Morente  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 11/02/2021
- 5** **Título del trabajo:** Creación de un entorno visual de visión protésica  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Martínez Cantín, Rubén  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Violeta Estepa Ramos  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 16/12/2020
- 6** **Título del trabajo:** Indoor Scene Understanding using Non-Conventional Cameras  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Codirector/a tesis:** Demonceaux , Cédric Simon  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Clara María Fernández Labrador  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente cum laude  
**Fecha de defensa:** 03/12/2020
- 7** **Título del trabajo:** Simulador de imágenes omnidireccionales foto-realistas para visión por computador  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Bermúdez Carneó, Jesús  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Samuel Bruno Berenguel Saeta  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 18/12/2019



- 8** **Título del trabajo:** Detección de puertas mediante un sistema de visión omnidireccional y de profundidad  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alejandro de Nova Guerrero  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 15/07/2019
- 9** **Título del trabajo:** Simulador de prótesis visual en entornos 360° con gafas de realidad virtual  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Bermúdez Carneo, Jesús  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** María Santos Villafranca  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 15/07/2019
- 10** **Título del trabajo:** Localización y clasificación de piezas industriales mediante técnicas de Visión por Computador y Deep Learning  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Escartín Barduzal, Andrés  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Sara Casao Martínez  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 12/07/2019
- 11** **Título del trabajo:** Sistema de asistencia a la navegación humana basado en la cámara de eventos  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Martínez Cantin, Ruben  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Pedro Luis Compais Serrano  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 11/07/2019
- 12** **Título del trabajo:** Reconocimiento de objetos en imágenes panorámicas  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Fernández Labrador, Clara  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Julia Guerrero Viu  
**Calificación obtenida:** Matrícula de honor  
**Fecha de defensa:** 08/07/2019
- 13** **Título del trabajo:** Sistema de visión omnidireccional y de profundidad para guiado de discapacitados visuales  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Manuel Guerrero Viu  
**Calificación obtenida:** Matrícula de honor  
**Fecha de defensa:** 14/02/2019
- 14** **Título del trabajo:** Estimación del Layout 3D en interiores a partir de imágenes  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Juan Carlos Medina Franca

**Calificación obtenida:** Sobresaliente

**Fecha de defensa:** 19/12/2018

- 15** **Título del trabajo:** Programación y control del movimiento de un brazo robótica de 6 GDL fabricado mediante impresora 3D  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Daría Gasean German  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 19/12/2018
- 16** **Título del trabajo:** Integración de técnicas de detección de personas con visión para robótica colaborativa  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Daniel Cubel Gálvez  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 13/09/2018
- 17** **Título del trabajo:** Scene structure recovery from omnidirectional and depth cameras far assistive computer vision.  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Codirector/a tesis:** López Nicolás, Gonzalo  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alejandro Pérez Yus  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente cum laude  
**Fecha de defensa:** 28/06/2018
- 18** **Título del trabajo:** Simulación y programación de un Robot industrial ABB  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Pablo Malina Mata  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 13/12/2017
- 19** **Título del trabajo:** Analog and digital interface board far sound processing  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Víctor Palos Pacios  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 28/11/2017
- 20** **Título del trabajo:** Estimación del layout 3D en interiores a partir de imágenes panorámicas  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Pérez Yus, Alejandro  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Clara María Fernández Labrador  
**Calificación obtenida:** Matrícula de honor  
**Fecha de defensa:** 05/10/2017



- 21** **Título del trabajo:** Estudio e integración de robots colaborativos en aplicaciones industriales  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Garcés Jimeno, José María  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Víctor Machín Moreno  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 05/10/2017
- 22** **Título del trabajo:** Diseño de robot manipulador fabricable por medio de técnicas DIY (Do it yourself) y Open Source  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Enrique Antonio Chueca Torrubia  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 22/09/2017
- 23** **Título del trabajo:** Visión por computador con cámara RGB-D para detección de personas en aplicaciones de robótica  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Juan Felipe Montesinos García  
**Calificación obtenida:** Matrícula de honor  
**Fecha de defensa:** 18/09/2017
- 24** **Título del trabajo:** Detección de personas para simulación de prótesis visual  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Bermúdez Carneo, Jesús  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Manuel Guerrero Viu  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 16/12/2016
- 25** **Título del trabajo:** Simulación de trayectorias y modelos de medición en plataformas multisensor  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Gutiérrez Gómez, Daniel  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Pedro José Pérez Torrero  
**Calificación obtenida:** Aprobado  
**Fecha de defensa:** 16/12/2016
- 26** **Título del trabajo:** Development of a new design of wheel module for a modular robot system  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Quercus Manuel Hernández Laín  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 15/09/2016
- 27** **Título del trabajo:** Seguimiento de rectas en cámaras omnidireccionales  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Bermúdez Carneo, Jesús  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad



**Alumno/a:** Alejandro Castillo Sanjuan

**Calificación obtenida:** Notable

**Fecha de defensa:** 13/09/2016

- 28 Título del trabajo:** Real-time metric localisation with wearable vision systems.  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Daniel Gutiérrez Gómez  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente cum laude  
**Fecha de defensa:** 26/04/2016
- 29 Título del trabajo:** Simulación de prótesis visual con sensor RGB-D  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alberto Badías Herbera  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 16/02/2016
- 30 Título del trabajo:** Line- projections in omnidirectional vision: modelling, extraction and calibration in central and non-central cameras  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Codirector/a tesis:** Lopez Nicolas, Gonzalo  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jesús Bermúdez Carneo  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente cum laude  
**Fecha de defensa:** 04/02/2016
- 31 Título del trabajo:** Técnicas de tracking de puntos característicos ante movimientos bruscos de cámara  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Gutiérrez Gómez, Daniel  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alejandro Gargallo Sureda  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 08/10/2015
- 32 Título del trabajo:** Detección y seguimiento de elementos móviles para videovigilancia  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Rituerto Sin, Alejandro  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** David Bernal Calmarza  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 21/09/2015
- 33 Título del trabajo:** Automatización y puesta en marcha de línea robotizada para proceso de soldadura multipuesto  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Pablo Gil Martín  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 07/05/2015



- 34** **Título del trabajo:** Proyecto Roujin: diseño de exobrazo robótica orientado a rehabilitación por tecnología de impresión 3D  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Adrián Carlos Blasco Carrillo  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 13/03/2015
- 35** **Título del trabajo:** Sistema portable basado en visión y patrones láser en configuración no rígida  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** López Nicolás, Gonzalo  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Carmen Paniagua Muro  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 25/02/2015
- 36** **Título del trabajo:** Modeling the environment with egocentric vision systems  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Codirector/a tesis:** Murillo Arnal, Ana Cristina  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alejandro Rituerto Sin  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente cum laude  
**Fecha de defensa:** 21/11/2014
- 37** **Título del trabajo:** Detección y modelado de escaleras con sensor RGB-D para asistencia personal  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** López Nicolás, Gonzalo  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alejandro Pérez Yus  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 06/10/2014
- 38** **Título del trabajo:** Diseño y desarrollo de controladores con aprendizaje iterativo para máquinas de ensayo con control de fuerza  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Codirector/a tesis:** Rodríguez Fortún, José Manuel  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jesus Julian Alfonso de la Riva  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 06/10/2014
- 39** **Título del trabajo:** Entorno de simulación para control visual de un cuadricóptero con cámara fisheye  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Codirector/a tesis:** Bermúdez Carneo, Jesús  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jorge Villa López  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 03/10/2014



- 40** **Título del trabajo:** Modelado 3D de vértebras a partir de radiografías de pacientes intervenidos mediante artrodesis con tornillos pediculares  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Grado  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Raquel Gacías Lacruz  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 03/10/2014
- 41** **Título del trabajo:** Integración de los componentes y sistemas de percepción de una célula de fabricación robotizada  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** López Nicolás, Gonzalo  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** José Ignacio Abad Martínez  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 21/05/2014
- 42** **Título del trabajo:** Modelado y medida en 3D a partir de estudios radiológicos simples de pacientes intervenidos de la columna vertebral mediante tornillos pediculares.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alberto Badías Herbera  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 27/03/2014
- 43** **Título del trabajo:** Luz estructurada omnidireccional en configuración flexible para asistencia personal  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Carmen Paniagua Muro  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 14/12/2012
- 44** **Título del trabajo:** Visual SLAM and scale estimation from omnidirectional wearable vision  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Máster  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Daniel Gutiérrez Gómez  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 02/10/2012
- 45** **Título del trabajo:** DISEÑO DE MAPAS DE NAVEGABILIDAD PARA ENTORNOS DE INTERIOR MEDIANTE VISIÓN OMNIDIRECCIONAL  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Lopez Nicolas, Gonzalo  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jason Omedes Llorente  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 06/07/2012
- 46** **Título del trabajo:** Técnicas de estimación y filtrado para la implantación y el control de la producción de parques eólicos.  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral

**Codirector/a tesis:** Julio Javier Melero Estela  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza  
**Alumno/a:** Francisco Javier Beltran Martinez  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente "Cum Laude"  
**Fecha de defensa:** 08/03/2012

**Tipo de entidad:** Universidad

**47 Título del trabajo:** Omnidirectional multi-view systems: calibration, features and 3D information

**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza  
**Alumno/a:** Luis Puig Morales  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente cum laude  
**Fecha de defensa:** 02/12/2011

**Tipo de entidad:** Universidad

**48 Título del trabajo:** Entorno de explotación supervisada del robot puma 560

**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Antonio Romeo Tello  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza  
**Alumno/a:** Juan Manuel Perie Buil  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 06/10/2011

**Tipo de entidad:** Universidad

**49 Título del trabajo:** Localización por visión omnidireccional para asistencia personal

**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Alejandro Rituerto  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza  
**Alumno/a:** Daniel Gutiérrez Gómez  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 30/09/2011

**Tipo de entidad:** Universidad

**50 Título del trabajo:** ORGANIZACIÓN AUTOMÁTICA Y BÚSQUEDA EFICIENTE DE IMÁGENES OMINIDIRECCIONALES PARA LOCALIZACIÓN EN EXTERIORES

**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Murillo Arnal, Ana Cristina  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza  
**Alumno/a:** Pedro Manuel Campos Bernal  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 14/05/2010

**Tipo de entidad:** Universidad

**51 Título del trabajo:** DESARROLLO, MODIFICACIÓN Y CIERRE DEL DISEÑO DE LA MATRIZ DE CONMUTACIÓN DE GONIOMETRÍA PRA EL SISTEMA RDEG

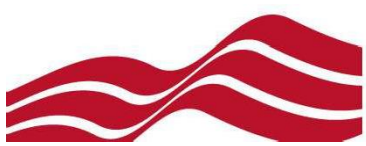
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza  
**Alumno/a:** Carlos Munilla Ansorena  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 22/03/2010

**Tipo de entidad:** Universidad

**52 Título del trabajo:** APLICACIÓN DEL FILTRO DE KALMAN PARA LA EVALUACIÓN DE LA CALIDAD DE SERIES DE DATOS EÓLICOS

**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza  
**Alumno/a:** Pablo Abad Garrido

**Tipo de entidad:** Universidad



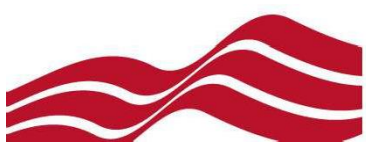
**Calificación obtenida:** Sobresaliente

**Fecha de defensa:** 17/03/2010

- 53 Título del trabajo:** LOCALIZACIÓN Y RECONSTRUCCIÓN 3D CON VISIÓN MONOCULAR OMNIDIRECCIONAL  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Puig Morales, Luis  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alejandro Rituerto Sin  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 14/12/2009
- 54 Título del trabajo:** ANÁLISIS E IMPLEMENTACIÓN DE MÉTODOS DE FILTRADO PARA EL SEGUIMIENTO DE LA CURVA DE POTENCIA DE AEROGENERADORES  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Isabel Gimeno Boldova  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 29/09/2009
- 55 Título del trabajo:** CALIBRACIÓN DE SISTEMAS CATADIOPTICOS DE VISIÓN OMNIDIRECCIONAL  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jesús Bermúdez Carneó  
**Calificación obtenida:** Matrícula de honor  
**Fecha de defensa:** 06/07/2009
- 56 Título del trabajo:** Visual Localization for Robotics: metric, topological and higher abstraction levels.  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Codirector/a tesis:** Carlos Sagüés Blázquez  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Ana Cristina Murillo Arnal  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente "Cum Laude"  
**Fecha de defensa:** 30/10/2008
- 57 Título del trabajo:** Visual control of mobile robots through multiple view geometry.  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Codirector/a tesis:** Carlos Sagüés Blázquez  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Gonzalo López Nicolás  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente "Cum Laude"  
**Fecha de defensa:** 18/09/2008
- 58 Título del trabajo:** AUTOMATIZACIÓN DE TÉCNICAS Y HERRAMIENTAS DE FOTOGRAMETRÍA PARA EL MODELADO 3D DE EDIFICIOS  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** David Burdalo Olivares  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 20/12/2007



- 59** **Título del trabajo:** CONSTRUCCIÓN DE MAPAS TOPOLOGICOS Y LOCALIZACIÓN DE ROBOTS MOVILES MEDIANTE VISIÓN OMNIDIRECCIONAL  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Diego Viu Dominguez  
**Calificación obtenida:** Matrícula de honor  
**Fecha de defensa:** 20/12/2007
- 60** **Título del trabajo:** ESTUDIO, EVALUACION Y DESARROLLO DE METODOS DE VISION POR COMPUTADOR PARA RECONOCIMIENTO DE EDIFICIOS  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Osear Javier Calderon Nevot  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 04/07/2007
- 61** **Título del trabajo:** SISTEMA DE VIGILANCIA DE CORDONES DE PEGAMENTO PARA MONTAJE ROBOTIZADODE PARABRISAS  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Francisco Javier Bermejo Galan  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 15/09/2006
- 62** **Título del trabajo:** TÉCNICAS DE VISIÓN POR COMPUTADOR PARA RECONSTRUCCIÓN 3D Y DETERMINACIÓN DEL DESPLAZAMIENTO DE GLACIARES ROCOSOS  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Ricardo Nave Barco  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 15/09/2006
- 63** **Título del trabajo:** MODELADO Y MEDIDA CON TECNICAS FOTOGAMETRICAS PARA ARQUEOLOGIA  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jose Ignacio Garces Perez  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 16/09/2005
- 64** **Título del trabajo:** SIMULACION Y REGULACION DE UN MOTOR ASINCRONO EN COORDENADAS DE CAMPO Y DE UN MOTOR SINCRONO EN COORDENADAS DE ROTOR  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Leticia Biescas Altelarrea  
**Calificación obtenida:** Aprobado  
**Fecha de defensa:** 16/09/2005
- 65** **Título del trabajo:** PLANIFICACIÓN DE MOVIMIENTO DE ROBOTS INDUSTRIALES MEDIANTE SIMULADORES DE CONTROLADOR EN LA SOCIEDAD KINEO CAM  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad

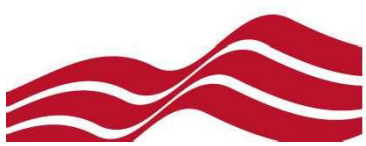


**Alumno/a:** David Bielsa Gonzalez

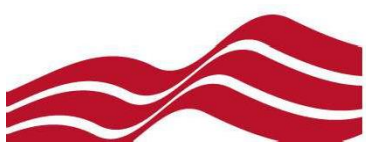
**Calificación obtenida:** Notable

**Fecha de defensa:** 18/05/2005

- 66** **Título del trabajo:** EMPAREJAMIENTO ROBUSTO DE IMÁGENES NO CALIBRADAS CON CARACTERÍSTICAS INVARIANTES A LA ESCALA  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** David Alvaro Moran  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 17/03/2005
- 67** **Título del trabajo:** SEGMENTOS PROYECTIVOS DE LÍNEA PARA VISIÓN 3D  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Daniel Diestre Burillo  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 16/12/2004
- 68** **Título del trabajo:** LEVANTAMIENTO FOTOGRAMÉTRICO DE PATRIMONIO HISTÓRICO ARQUITECTÓNICO  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Julio Conesa Garcia  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 01/07/2004
- 69** **Título del trabajo:** MODELADO, SIMULACION Y CONTROL DE ASIENTO ACTIVO  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Francisco Javier Revilla Benito  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 21/05/2004
- 70** **Título del trabajo:** EMPAREJAMIENTO SEMIAUTOMATICO DE CARACTERISTICAS EN DOS Y TRES IMAGENES DISTANTES  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Juan Jose Horna Moros  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 19/09/2003
- 71** **Título del trabajo:** CORRECCIÓN DE TRAYECTORIAS EN UN ROBOT MÓVIL DE INTERIORES BASADA EN CARACTERÍSTICAS EMPAREJADAS EN IMÁGENES DE REFERENCIA.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Rubén Martínez Cantín  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 05/05/2003



- 72** **Título del trabajo:** CONSTRUCCIÓN SEMIAUTOMÁTICA DE MODELOS TRIDIMENSIONALES A PARTIR DE IMÁGENES.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Sagues Blazquiz, Carlos  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Javier Buey Cardenal  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 26/02/2003
- 73** **Título del trabajo:** CÁLCULO DE LA MATRIZ FUNDAMENTAL A PARTIR DE SEGMENTOS RECTOS EN DOS IMÁGENES.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Sagues Blazquiz, Carlos  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Fernando Escudero Lazaro  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 04/12/2002
- 74** **Título del trabajo:** ESTIMACIÓN DEL TENSOR TRIFOCAL A PARTIR DE RECTAS VERTICALES  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Sagues Blazquiz, Carlos  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jesus Senar Sancho  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 25/02/2002
- 75** **Título del trabajo:** DISEÑO Y PROGRAMACIÓN DE TÉCNICAS BASADAS EN CONTORNOS PARA PERCEPCIÓN CON VISIÓN MONOCULAR  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Rafael Guerrero Chueca  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 15/01/2002
- 76** **Título del trabajo:** CORRECCIÓN DE LA LOCALIZACIÓN DE UN ROBOT CON VISIÓN MONOCULAR NO CALIBRADA.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Juan Boillos Calvo  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 25/09/2001
- 77** **Título del trabajo:** MODELADO Y MEDIDA TRIDIMENSIONAL CON VISIÓN POR COMPUTADOR.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alvaro Alvaro Nuez  
**Calificación obtenida:** Notable  
**Fecha de defensa:** 25/09/2001



- 78** **Título del trabajo:** EMPAREJAMIENTO DE RECTAS EN IMÁGENES NO CALIBRADAS ESTIMANDO UNA TRANSFORMACIÓN PROYECTIVA POR MÉTODOS ROBUSTOS.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jesus Javier Quilez Goñi  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 28/03/2001
- 79** **Título del trabajo:** MODELADO Y SIMULACIÓN DE ROBOTS E INSTALACIÓN Y PROGRAMACIÓN DE UN ROBOT INDUSTRIAL.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Angel Manuel Polo Bamala  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 23/02/2001
- 80** **Título del trabajo:** TECNICAS DE CONTROL DE FUERZA PARA ELEMENTOS TERMINALES DE ROBOT EN CONTACTO CON UN MEDIO.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Mario Gomez Ruber  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 19/02/2001
- 81** **Título del trabajo:** LOCALIZACION ESPACIAL DE AGUJEROS 30 DE DIMENSION CONOCIDA MEDIANTE VISION MONOCULAR  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Álvaro Marco Marco  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 19/09/2000
- 82** **Título del trabajo:** MAQUETA VIRTUAL Y SOFTWARE PARA LA PARAMETRIZACION REMOTA DE UN CONTROLADOR PID INDUSTRIAL  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Victor Manuel Montañes Bellosta  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 25/05/2000
- 83** **Título del trabajo:** SISTEMA DE TRATAMIENTO Y EVALUACION CONTROLADA DE RESIDUOS RADIATIVOS LIQUIDOS DE 1-131  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Marta Millan Armengol  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 14/01/2000
- 84** **Título del trabajo:** SIMULADOR GRAFICO DE ROBOTS MANIPULADORES  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad



**Alumno/a:** David Gutierrez Parente

**Calificación obtenida:** Notable

**Fecha de defensa:** 24/06/1999

- 85** **Título del trabajo:** DETECCIÓN Y SEGUIMIENTO DE UN OBJETO MOVIL SOBRE ESCENAS NO ESTRUCTURADAS  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Luis Antonio Echevarria García  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 29/09/1998
- 86** **Título del trabajo:** ESTUDIO Y APLICACION DE TECNICAS DE ESTRACION ROBUSTA PARA EL EMPARESIAMIENTO DE RECTAS Y LA SEGMENTACION DE PLANOS EN IMAGENES NO CALIBRADA  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Gustavo Adolfo Cacho Albericio  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 25/09/1998
- 87** **Título del trabajo:** SIMULACION Y CONTROL DE VUELO DE UN HELICOPTERO EN TIEMPO REAL  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Juan Jesus Baquedano Bruna  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 23/09/1998
- 88** **Título del trabajo:** SIMULACION, ANALISIS Y MEJORA DE LA PRODUCCION DEL AREA DE COSIDO EN UNA FABRICA DE ASIENTOS  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Alvaro Lascorz Muzas  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 26/06/1998
- 89** **Título del trabajo:** NAVEGACION DE ROBOT MOVIL POR MEDIO DE INFORMACION VISUAL EN ENTORNOS CONSTRUIDOS POR EL HOMBRE.  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Sagues Blazquiz, Carlos  
**Entidad de realización:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad  
**Alumno/a:** Jesus Santander Lobera  
**Calificación obtenida:** Sobresaliente  
**Fecha de defensa:** 22/09/1997



## Experiencia científica y tecnológica

### Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

- 1 Nombre del grupo:** T45\_23R: Robótica, Visión por computador e Inteligencia Artificial  
**Entidad de afiliación:** Universidad de Zaragoza      **Tipo de entidad:** Universidad
- 2 Nombre del grupo:** Pertenencia a instituto de investigación universitaria  
**Entidad de afiliación:** INSTITUTO DE INVESTIGACIÓN EN INGENIERÍA DE ARAGÓN (I3A)      **Tipo de entidad:** Instituto Universitario de Investigación

### Actividad científica o tecnológica

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

- 1 Nombre del proyecto:** T45\_23R: Robótica, Visión por computador e Inteligencia Artificial  
**Ámbito geográfico:** Autonómica  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Ana Cristina Murillo Arna!; Luis Enrique Montano Gella  
**Nº de investigadores/as:** 64  
**Entidad/es financiadora/s:** GOBIERNO DE ARAGÓN  
**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2023 - 31/12/2025      **Duración:** 3 años  
**Cuantía total:** 60.389,79 €
- 2 Nombre del proyecto:** PID2021-125209OB-I00: Aprendizaje profundo bayesiano para interacciones dinámicas aplicadas a dispositivos asistenciales visuales  
**Ámbito geográfico:** Nacional  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José Jesús Guerrero Campo; Rubén Martínez Cantín  
**Nº de investigadores/as:** 5  
**Entidad/es financiadora/s:** AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN UNION EUROPEA  
**Fecha de inicio-fin:** 01/09/2022 - 31/08/2025      **Duración:** 3 años  
**Cuantía total:** 133.584 €
- 3 Nombre del proyecto:** TED2021-129410B-I00: Visión omnidireccional para la comprensión de entornos contruidos por el hombre  
**Ámbito geográfico:** Nacional  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José Jesús Guerrero Campo



**Nº de investigadores/as:** 5

**Entidad/es financiadora/s:**

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN

**Fecha de inicio-fin:** 01/12/2022 - 30/11/2024

**Duración:** 2 años

**Cuantía total:** 110.975 €

**4 Nombre del proyecto:** JIUZ2022-IAR-05: Simulación inmersiva de prótesis visuales en entornos reales y virtuales

**Ámbito geográfico:** Otros

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Alejandro Pérez Yus

**Nº de investigadores/as:** 5

**Entidad/es financiadora/s:**

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

**Fecha de inicio-fin:** 31/03/2023 - 30/03/2024

**Duración:** 1 año

**Cuantía total:** 2.000 €

**5 Nombre del proyecto:** JIUZ-2021-TEC-01: Representación simplificada en prótesis visuales simuladas para interacción con objetos.

**Ámbito geográfico:** Otros

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Jesús Bermúdez Carneo

**Nº de investigadores/as:** 5

**Entidad/es financiadora/s:**

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

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

**Duración:** 1 año

**Cuantía total:** 2.000 €

**6 Nombre del proyecto:** T45\_20R: Robótica, Percepción Y Tiempo Real

**Ámbito geográfico:** Autonómica

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

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

**Nº de investigadores/as:** 69

**Entidad/es financiadora/s:**

GOBIERNO DE ARAGÓN

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

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 27.262 €

**7 Nombre del proyecto:** RTI2018-096903-B-I00: INTERPRETACIÓN INTELIGENTE DE IMÁGENES PARA ASISTENCIA Y MEJORA VISUAL.

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José Jesús Guerrero Campo; Rubén Martínez Cantín

**Nº de investigadores/as:** 3

**Entidad/es financiadora/s:**

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN

FONDOS FEDER

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

**Duración:** 3 años



**Cuantía total:** 107.085 €

- 8 Nombre del proyecto:** JIUZ-2019-TEC-03: Sistema de adquisición y simulación de panoramas RGB-D no centrales.

**Ámbito geográfico:** Otros

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Jesús Bermúdez Carneo

**Nº de investigadores/as:** 5

**Entidad/es financiadora/s:**

FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA

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

**Duración:** 1 año

**Cuantía total:** 2.000 €

- 9 Nombre del proyecto:** GRUPO DE REFERENCIA ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

**Ámbito geográfico:** Autonómica

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

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

**Nº de investigadores/as:** 42

**Entidad/es financiadora/s:**

GOBIERNO DE ARAGÓN

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2017 - 31/12/2019

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 46.091 €

- 10 Nombre del proyecto:** DPI2015-65962-R: VISIÓN POR COMPUTADOR EGOCÉNTRICA PARA LA INTERACCIÓN CON EL ENTORNO DE PERSONAS CON DISCAPACIDAD VISUAL.

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

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

**Nº de investigadores/as:** 3

**Entidad/es financiadora/s:**

FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

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

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 127.776 €

- 11 Nombre del proyecto:** DPI2014-61792-EXP: SISTEMAS DE VISIÓN NO CONVENCIONALES PARA PERCEPCIÓN EN PRÓTESIS DE VISIÓN SIMULADA.

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Gonzalo López Nicolás

**Nº de investigadores/as:** 2

**Entidad/es financiadora/s:**

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

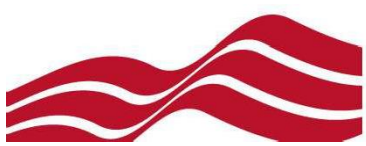
**Fecha de inicio-fin:** 01/09/2015 - 31/08/2017

**Duración:** 2 años

**Cuantía total:** 54.450 €



- 12** **Nombre del proyecto:** JIUZ-2015-TEC-03: VISIÓN 3D DENSA, PRECISA Y SEMÁNTICA PARA APLICACIONES EN ROBÓTICA, DISPOSITIVOS VESTIBLES, REALIDAD VIRTUAL Y REALIDAD AUMENTADA.  
**Ámbito geográfico:** Otros  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Javier Civera Sancho  
**Nº de investigadores/as:** 8  
**Entidad/es financiadora/s:**  
IBERCAJA  
**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2016 - 31/12/2016      **Duración:** 1 año  
**Cuantía total:** 2.000 €
- 13** **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL  
**Ámbito geográfico:** Autonómica  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Enrique Montano Gella  
**Nº de investigadores/as:** 42  
**Entidad/es financiadora/s:**  
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN  
**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2016 - 31/12/2016      **Duración:** 1 año  
**Cuantía total:** 27.173 €
- 14** **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL.  
**Ámbito geográfico:** Autonómica  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Enrique Montano Gella  
**Nº de investigadores/as:** 58  
**Entidad/es financiadora/s:**  
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN  
**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2015 - 31/12/2015      **Duración:** 1 año  
**Cuantía total:** 39.678 €
- 15** **Nombre del proyecto:** TECNOLOGÍAS AUDIOVISUALES AVANZADAS (TAA)  
**Ámbito geográfico:** Autonómica  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Carlos Miguel Orrite Uruñuela  
**Nº de investigadores/as:** 13  
**Entidad/es financiadora/s:**  
GOBIERNO DE ARAGÓN  
**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2015 - 31/12/2015      **Duración:** 1 año  
**Cuantía total:** 100.000 €
- 16** **Nombre del proyecto:** DPI2012-31781: VISIÓN POR COMPUTADOR PORTABLE PARA NAVEGACIÓN Y ASISTENCIA PERSONAL AUMENTADA.  
**Ámbito geográfico:** Nacional  
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José Jesús Guerrero Campo  
**Nº de investigadores/as:** 10  
**Entidad/es financiadora/s:**



## FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2013 - 31/12/2015**Duración:** 3 años**Cuantía total:** 111.150 €**17 Nombre del proyecto:** BINPICKINGSLAM-BIN-PICKING PARA ROBOT MANIPULADOR BASADO EN SLAM VISUAL**Ámbito geográfico:** Nacional**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José María Martínez Montiel**Nº de investigadores/as:** 4**Entidad/es financiadora/s:**

MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2013 - 31/12/2015**Duración:** 3 años**Cuantía total:** 234.759,36 €**18 Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL**Ámbito geográfico:** Autonómica**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Enrique Montano Gella**Nº de investigadores/as:** 53**Entidad/es financiadora/s:**

DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2014 - 31/12/2014**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 38.426 €**19 Nombre del proyecto:** Tecnologías Audio-visuales Multimodales Avanzadas (TAMA)**Ámbito geográfico:** Autonómica**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Carlos Miguel Orrite Uruñuela**Nº de investigadores/as:** 28**Entidad/es financiadora/s:**

DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2013 - 31/12/2014**Duración:** 2 años**Cuantía total:** 397.577,76 €**20 Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Enrique Montano Gella**Nº de investigadores/as:** 51**Entidad/es financiadora/s:**

DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2013 - 31/12/2013**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 28.004 €**21 Nombre del proyecto:** ANULADO POR RENUNCIA PRX12/00203 VISIÓN POR COMPUTADOR PORTABLE PARA NAVEGACIÓN Y ASISTENCIA PERSONAL. ESTANCIA EN LA UNIVERSIDAD DE BRISTOL (REINO UNIDO).



**Ámbito geográfico:** Nacional

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

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

**Nº de investigadores/as:** 1

**Entidad/es financiadora/s:**

MINISTERIO DE EDUCACIÓN, CULTURA Y DEPORTE

**Fecha de inicio-fin:** 01/07/2013 - 30/09/2013

**Duración:** 3 meses

**Cuantía total:** 10.700 €

**22 Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBOTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

**Ámbito geográfico:** Autonómica

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

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

**Nº de investigadores/as:** 55

**Entidad/es financiadora/s:**

D.G.A.

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2011 - 31/12/2012

**Duración:** 2 años

**Cuantía total:** 88.586 €

**23 Nombre del proyecto:** DPI2009-14664-C02-01.VISPA, NON-CONVENTIONAL VISION SYSTEMS FOR PERSONAL ASSISTANCE

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

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

**Nº de investigadores/as:** 10

**Entidad/es financiadora/s:**

FONDOS FEDER

MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2010 - 31/12/2012

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 132.857,99 €

**24 Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBÓTICA, PERCEPCIÓN Y TIEMPO REAL

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

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

**Nº de investigadores/as:** 44

**Entidad/es financiadora/s:**

D.G.A.

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2008 - 31/12/2010

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 113.874 €

**25 Nombre del proyecto:** DPI2006-07928.ROBOTS MÓVILES EN RED PARA TAREAS DE SERVICIO Y DE INTERVENCIÓN ,NERO (NETWORKED ROBOTS)

**Ámbito geográfico:** Nacional

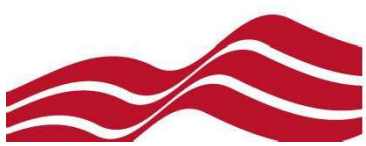
**Entidad de realización:** Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Carlos Sagüés Blázquez

**Nº de investigadores/as:** 22

**Entidad/es financiadora/s:**

MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA



**Fecha de inicio-fin:** 01/10/2006 - 30/09/2009

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 253.132 €

**26 Nombre del proyecto:** UZ2007-TEC-05. LOCALIZACIÓN VISUAL Y RECONSTRUCCIÓN 3D CON VISIÓN OMNIDIRECCIONAL.

**Ámbito geográfico:** Otros

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

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

**Nº de investigadores/as:** 13

**Entidad/es financiadora/s:**

VICERRECTORADO DE INVESTIGACIÓN: APOYO

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2008 - 31/12/2008

**Duración:** 1 año

**Cuantía total:** 6.000 €

**27 Nombre del proyecto:** IDI-20070535 EXPDTE. IIP09839-R11 DESARROLLO DE FUNCIONES DE PARQUES EOLICOS

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Andrés Llombart Estopiñán

**Nº de investigadores/as:** 9

**Entidad/es financiadora/s:**

CDTI CENTRO PARA EL DESARROLLO TECNOLOGICO INDUSTRIAL

**Fecha de inicio-fin:** 01/09/2005 - 31/12/2007

**Duración:** 2 años - 4 meses

**28 Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T04 ROBOTICA, PERCEPCION Y TIEMPO REAL

**Ámbito geográfico:** Autonómica

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

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

**Nº de investigadores/as:** 31

**Entidad/es financiadora/s:**

D.G.A.

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2005 - 31/12/2007

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 79.555,32 €

**29 Nombre del proyecto:** DPI2003-07986. TECNICAS DE EXPLORACION AUTOMATIZADA EN APLICACIONES DE RESCATE.

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

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

**Nº de investigadores/as:** 29

**Entidad/es financiadora/s:**

D.G.I. (MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA)

**Fecha de inicio-fin:** 01/12/2003 - 30/11/2006

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 366.160 €

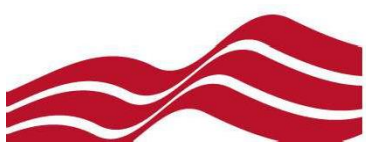
**30 Nombre del proyecto:** DPI2000-1272. DISEÑO Y DESARROLLO DE UNA SILLA DE RUEDAS MOTORIZADA CON CAPACIDAD DE CONDUCCION ASISTIDA Y NAVEGACION AUTONOMA

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

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

**Nº de investigadores/as:** 8



**Entidad/es financiadora/s:**

C.I.C.Y.T.

**Fecha de inicio-fin:** 28/12/2000 - 27/12/2003

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 67.072,95 €

- 31 Nombre del proyecto:** DPI2000-1265. SISTEMA MULTISENSORIAL PARA AQUISICION AUTOMATIZADA DE MODELOS 3D.

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Juan Domingo Tardos Solano

**Nº de investigadores/as:** 8

**Entidad/es financiadora/s:**

C.I.C.Y.T.

**Fecha de inicio-fin:** 28/12/2000 - 27/12/2003

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 89.430,6 €

- 32 Nombre del proyecto:** P29/98 VISION POR COMPUTADOR APLICADA AL CONTROL DE CALIDAD DIMENSIONAL

**Ámbito geográfico:** Autonómica

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

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José María Martínez Montiel

**Nº de investigadores/as:** 8

**Entidad/es financiadora/s:**

D.G.A.

**Fecha de inicio-fin:** 11/02/1999 - 11/02/2001

**Duración:** 2 años - 1 día

**Cuantía total:** 3.756,33 €

- 33 Nombre del proyecto:** TAP97-0992-C02-01.TECNICAS DE TRATAMIENTO DE INFORMACION SENSORIAL E INTEGRACION PERCEPCION-NAVEGACION

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

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

**Nº de investigadores/as:** 11

**Entidad/es financiadora/s:**

C.I.C.Y.T.

**Fecha de inicio-fin:** 01/08/1997 - 31/07/2000

**Duración:** 3 años

**Cuantía total:** 199.127,33€

## Actividades científicas y tecnológicas

### Producción científica

#### Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Berenguel-Baeta, B.; Bermudez-Cameo, J.; Guerrero, J.J. Atlanta scaled layouts from non-central panoramas. PATTERN RECOGNITION. 129 -, pp. 108740 [13 pp.]. 2022. ISSN 0031-3203  
**001:** 10.1016/j.patcog.2022.108740  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 8.000  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 25  
**Num. revistas en cat.:** 145  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC  
**Índice de impacto:** 8.000  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 30  
**Num. revistas en cat.:** 274  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Categoría:** Artificial Intelligence  
**Índice de impacto:** 2.085  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition  
**Índice de impacto:** 2.085  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Categoría:** Signal Processing  
**Índice de impacto:** 2.085  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Categoría:** Software  
**Índice de impacto:** 2.085  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (CITESCORE)  
**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)  
**Índice de impacto:** 13.900  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 91  
**Num. revistas en cat.:** 1.885
- 2** Berenguel-Baeta, B.; Bermudez-Cameo, J.; Guerrero, J.J. Non-central panorama indoor dataset. DATA IN BRIEF. 43 -, pp. 108375 [5 pp.]. 2022. ISSN 2352-3409  
**001:** 10.1016/j.dib.2022.108375  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Categoría:** Education  
**Índice de impacto:** 0.258  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Categoría:** Multidisciplinary  
**Índice de impacto:** 0.258  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (CITESCORE)  
**Índice de impacto:** 2.600



- 3** Berenguel-Baeta B.; Bermudez-Cameo J.; Guerrero J.J. Scaled 360 layouts: Revisiting non-central panoramas. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 3697 - 3700. 2021. ISSN 2160-7508  
**001:** 10.1109/CVPRW53098.2021.00410  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 4** Fernandez-Labrador, Clara; Facil, José M.; Perez-Yus, Alejandro; Oemonceaux, Cédric; Civera, Javier; Guerrero, José J. Corners for Layout: End-to-End Layout Recovery from 360 Images. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 5 - 2, pp. 1255 - 1262. 2020. ISSN 2377-3766  
**001:** 10.1109/LRA.2020.2967274  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- |  |   |
|--|---|
| <b>Fuente de impacto:</b> WOS (JCR)    | <b>Categoría:</b> Science Edition - ROBOTICS              |
| <b>Índice de impacto:</b> 3.741        |   |
| <b>Posición de publicación:</b> 9      | <b>Num. revistas en cat.:</b> 28                          |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Artificial Intelligence                 |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Biomedical Engineering                  |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Computer Science Applications           |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Computer Vision and Pattern Recognition |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Control and Optimization                |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Control and Systems Engineering         |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Human-Computer Interaction              |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Mechanical Engineering                  |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.123        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                         |
- 5** Sanchez-Garcia, M.; Martinez-Cantin, R.; Bermudez-Cameo, J.; Guerrero, J.J. Influence of field of view in visual prostheses design: Analysis with a VR system. JOURNAL OF NEURAL ENGINEERING. 17 - 5, pp. 056002 [14 pp]. 2020. ISSN 1741-2560  
**001:** 10.1088/1741-2552/abb9be  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- |  |  |
|--|--|
| <b>Fuente de impacto:</b> WOS (JCR)    | <b>Categoría:</b> Science Edition - ENGINEERING, BIOMEICAL |
| <b>Índice de impacto:</b> 5.379        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                          |
| <b>Posición de publicación:</b> 20     | <b>Num. revistas en cat.:</b> 89                           |
| <b>Fuente de impacto:</b> WOS (JCR)    | <b>Categoría:</b> Science Edition - NEUROSCIENCES          |
| <b>Índice de impacto:</b> 5.379        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                          |
| <b>Posición de publicación:</b> 66     | <b>Num. revistas en cat.:</b> 273                          |
| <b>Fuente de impacto:</b> SCOPUS (SJR) | <b>Categoría:</b> Biomedical Engineering                   |
| <b>Índice de impacto:</b> 1.594        | <b>Revista dentro del 25%:</b> Si                          |

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Índice de impacto:** 1.594

**Categoría:** Cellular and Molecular Neuroscience  
**Revista dentro del 25%:** Si

- 6** Berenguel-Baeta, Bruno; Bermudez-Cameo, Jesús; Guerrero, José J. OmniSCV: An omnidirectional synthetic image generator for computer vision. SENSORS. 20 - 7, pp. 2066 [25 pp.]. 2020. ISSN 1424-8220

**001:** 10.3390/s20072066

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - CHEMISTRY, ANALYTICAL

**Índice de impacto:** 3.576

**Posición de publicación:** 26

**Num. revistas en cat.:** 83

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Índice de impacto:** 3.576

**Posición de publicación:** 82

**Num. revistas en cat.:** 273

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

**Índice de impacto:** 3.576

**Posición de publicación:** 14

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 64

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.636

**Categoría:** Analytical Chemistry

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.636

**Categoría:** Atomic and Molecular Physics, and Optics

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.636

**Categoría:** Biochemistry

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.636

**Categoría:** Electrical and Electronic Engineering

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.636

**Categoría:** Information Systems

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.636

**Categoría:** Instrumentation

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.636

**Categoría:** Medicine (miscellaneous)

- 7** Sanchez-Garcia, M.; Martinez-Cantin, R.; Guerrero, J. J. Semantic and structural image segmentation for prosthetic vision. PLOS ONE. 15 - 1, pp. e0227677 [22 pp.]. 2020. ISSN 1932-6203

**001:** 10.1371/journal.pone.0227677

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - MULTIDISCIPLINARY SCIENCES

**Índice de impacto:** 3.240

**Posición de publicación:** 26

**Num. revistas en cat.:** 72

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Multidisciplinary

**Índice de impacto:** 0.990**Revista dentro del 25%:** Si

- 8** Fernandez-Labrador, C.; Chhatkuli, A.; Paudel, O.P.; Guerrero, J.J.; Oemonceaux, C.; Goal, L.V. Unsupervised Learning of Category-Specific Symmetric 30 Keypoints from Point Sets. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 12370 LNCS, pp. 546 - 563. 2020. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1007/978-3-030-58595-2\_33**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)**Índice de impacto:** 0.249

- 9** Guerrero-Viu, J.; Fernandez-Labrador, C.; Oemonceaux, C.; Guerrero, J.J. What's in my Room? Object Recognition on Indoor Panoramic Images. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 567 - 573. 2020. ISSN 1050-4729

**001:** 10.1109/ICRA40945.2020.9197335**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Artificial Intelligence**Índice de impacto:** 0.915**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Electrical and Electronic Engineering**Índice de impacto:** 0.915**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Control and Systems Engineering**Índice de impacto:** 0.915**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)**Categoría:** Software**Índice de impacto:** 0.915

- 10** Perez-Yus, Alejandro; López-Nicolas, Gonzalo; Guerrero, José J. Scaled layout recovery with wide field of view RGB-O. IMAGE AND VISION COMPUTING. 87, pp. 76 - 96. 2019. ISSN 0262-8856

**001:** 10.1016/j.imavis.2019.04.008**Tipo de producción:** Artículo científico**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 48**Num. revistas en cat.:** 136**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, SOFTWARE ENGINEERING**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 21**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 107**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 23**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 108**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC**Índice de impacto:** 3.103**Posición de publicación:** 87**Num. revistas en cat.:** 265**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - OPTICS**Índice de impacto:** 3.103**Revista dentro del 25%:** Si

**Posición de publicación:** 23

**Num. revistas en cat.:** 97

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 1.032

**Categoría:** Electrical and Electronic Engineering

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 1.032

**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 1.032

**Categoría:** Signal Processing

**Revista dentro del 25%:** Si

- 11** Perez-Yus, A.; Fernandez-Moral, E.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.; Rives, P. Extrinsic Calibration of Multiple RGB-O Cameras From Line Observations. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 3 - 1, pp. 273 - 280. 2018. ISSN 2377-3766

**001:** 10.1109/LRA.2017.2739104

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 12** Bermúdez-Cameo, Jesús; López-Nicolás, Gonzalo; Guerrero, José J. Fitting line projections in non-central catadioptric cameras with revolution symmetry. COMPUTER VISION AND IMAGE UNDERSTANDING. 167, pp. 134 - 152. 2018. ISSN 1077-3142

**001:** 10.1016/j.cviu.2018.01.003

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Índice de impacto:** 2.645

**Posición de publicación:** 58

**Num. revistas en cat.:** 132

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Índice de impacto:** 2.645

**Posición de publicación:** 115

**Num. revistas en cat.:** 265

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.766

**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.766

**Categoría:** Signal Processing

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.766

**Categoría:** Software

**Revista dentro del 25%:** Si

- 13** Fernandez-Labrador, C.; Perez-Yus, A.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. Layouts From Panoramic Images With Geometry and Deep Learning. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 3 - 4, pp. 3153 - 3160. 2018. ISSN 2377-3766

**001:** 10.1109/LRA.2018.2850532

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 14** Perez-Yus, A.; Puig, L.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.; Fox, O. RGB-d based tracking of complex objects. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 10188 LNCS, pp. 115-127. 2018. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1007/978-3-319-91863-1\_9

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.283

**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Índice de impacto:** 0.283

**Categoría:** Theoretical Computer Science

- 15** Perez-Yus, A.; Bermudez-Cameo, J.; Guerrero, J.J.; Lopez-Nicolas, G. Depth and motion cues with phosphene patterns for prosthetic vision. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON COMPUTER VISION WORKSHOPS. 17491028, pp. 1516 - 1525. 2017. ISSN 2473-9936

**001:** 10.1109/ICCVW.2017.179

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 16** Bermudez-Cameo, J.; Saurer, O.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.; Pollefeys, M. Exploiting line metric reconstruction from non-central circular panoramas. PATTERN RECOGNITION LETTERS. 94, pp. 30 - 37. 2017. ISSN 0167-8655

**001:** 10.1016/j.patrec.2017.05.006

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Índice de impacto:** 1.952

**Posición de publicación:** 56

**Num. revistas en cat.:** 132

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Artificial Intelligence

**Índice de impacto:** 0.662

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition

**Índice de impacto:** 0.662

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Signal Processing

**Índice de impacto:** 0.662

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Software

**Índice de impacto:** 0.662

**Revista dentro del 25%:** Si

- 17** Bermudez-Cameo, J.; Badias-Herbera, A.; Guerrero-Viu, M.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. RGB-D computer vision techniques for simulated prosthetic vision. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 10255 LNCS, pp. 427 - 436. 2017. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1007/978-3-319-58838-4\_47

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 18** Perez-Yus, A.; Gutierrez-Gomez, D.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Stairs detection with odometry-aided traversal from a wearable RGB-D camera. COMPUTER VISION AND IMAGE UNDERSTANDING. 154 -, pp. 192 - 205. 2017. ISSN 1077-3142

**001:** 10.1016/j.cviu.2016.04.007

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Índice de impacto:** 2.391

**Posición de publicación:** 43

**Num. revistas en cat.:** 132

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Índice de impacto:** 2.391

**Posición de publicación:** 99

**Num. revistas en cat.:** 260

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition

**Índice de impacto:** 0.717

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Signal Processing

**Índice de impacto:** 0.717

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Software

**Índice de impacto:** 0.717

**Revista dentro del 25%:** Si

- 19** Perez-Yus, A.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J.A novel hybrid camera system with depth and fisheye cameras. INTERNATIONAL CONFERENCE ON PATTERN RECOGNITION. pp. 2789 - 2794. 2016. ISSN 1051-4651

**001:** 10.1109/ICPR.2016.7900058

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 20** Rituerto, A.; Andreasson, H.; Murillo, A.C.; Lilienthal, A.; Guerrero, J.J. Building an enhanced vocabulary of the robot environment with a ceiling pointing camera. SENSORS. 16 - 4, pp. 493. 2016. ISSN 1424-8220

**001:** 10.3390/s16040493

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - CHEMISTRY, ANALYTICAL

**Índice de impacto:** 2.677

**Posición de publicación:** 25

**Num. revistas en cat.:** 76

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - ELECTROCHEMISTRY

**Índice de impacto:** 2.677

**Posición de publicación:** 12

**Num. revistas en cat.:** 27

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

**Índice de impacto:** 2.677

**Posición de publicación:** 10

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 58

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Analytical Chemistry

**Índice de impacto:** 0.623

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Atomic and Molecular Physics, and Optics

**Índice de impacto:** 0.623

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Biochemistry

**Índice de impacto:** 0.623

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Electrical and Electronic Engineering

**Índice de impacto:** 0.623

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Instrumentation

**Índice de impacto:** 0.623

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Categoría:** Medicine (miscellaneous)

**Índice de impacto:** 0.623

- 21** Gutiérrez-Gómez, D.; Guerrero, J. J. Curve-graph Odometry: Removing the orientation in loop closure optimisation problems. ADVANCES IN INTELLIGENT SYSTEMS AND COMPUTING. 302 -, pp. 263 - 275. 2016. ISSN 2194-5357

**001:** 10.1007/978-3-319-08338-4\_20

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Índice de impacto:** 0.000

**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)  
**Índice de impacto:** 0.000

**Categoría:** Control and Systems Engineering

- 22** Gutierrez-Gomez, D.; Mayal-Cuevas, W.; Guerrero, J.J. Dense RGB-D visual odometry using inverse depth. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 75, pp. 571 - 583. 2016. ISSN 0921-8890

**001:** 10.1016/j.robot.2015.09.026

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.950

**Posición de publicación:** 14

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS

**Num. revistas en cat.:** 25

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

**Índice de impacto:** 1.950

**Posición de publicación:** 28

**Num. revistas en cat.:** 60

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Índice de impacto:** 1.950

**Posición de publicación:** 60

**Num. revistas en cat.:** 132

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.928

**Categoría:** Computer Science Applications

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.928

**Categoría:** Control and Systems Engineering

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.928

**Categoría:** Mathematics (miscellaneous)

**Revista dentro del 25%:** Si

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.928

**Categoría:** Software

**Revista dentro del 25%:** Si

- 23** Gonzalez, Ramon; Rituerto, Alejandro; Guerrero, J.J. Improving Robot Mobility by Combining Downward-Looking and Frontal Cameras. ROBOTICS. 5 - 4, pp. [19 pp.]. 2016. ISSN 2218-6581

**001:** 10.3390/robotics5040025

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.000

**Categoría:** Artificial Intelligence

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.000

**Categoría:** Control and Optimization

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.000

**Categoría:** Mechanical Engineering

- 24** Aladren, A.; Lopez-Nicolas, G.; Puig, L.; Guerrero, J. J. Navigation Assistance for the Visually Impaired Using RGB-D Sensor with Range Expansion. IEEE SYSTEMS JOURNAL. 10 - 3, pp. 922 - 932. 2016. ISSN 1932-8184

**001:** 10.1109/JSYST.2014.2320639

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 3.882

**Posición de publicación:** 11

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 3.882

**Posición de publicación:** 38

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 3.882

**Posición de publicación:** 4

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 3.882

**Posición de publicación:** 13

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.608

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.608

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 146

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 259

**Categoría:** Science Edition - OPERATIONS RESEARCH & MANAGEMENT SCIENCE

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 83

**Categoría:** Science Edition - TELECOMMUNICATIONS

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 88

**Categoría:** Electrical and Electronic Engineering

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Control and Systems Engineering

**25** Perez-Yus, A.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. Peripheral Expansion of Depth Information via Layout Estimation with Fisheye Camera. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 9912, pp. 396 - 412. 2016. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1007/978-3-319-46484-8\_24

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.339

**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.339

**Categoría:** Theoretical Computer Science

**26** Gutierrez-Gomez, D.; Guerrero, J. J. True scaled 6 DoF egocentric localisation with monocular wearable systems. IMAGE AND VISION COMPUTING. 52 -, pp. 178 - 194. 2016. ISSN 0262-8856

**001:** 10.1016/j.imavis.2016.05.015

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 2.671

**Posición de publicación:** 37

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Num. revistas en cat.:** 132

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, SOFTWARE ENGINEERING

**Índice de impacto:** 2.671

**Posición de publicación:** 17

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 106

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS

**Índice de impacto:** 2.671

**Posición de publicación:** 19

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 104

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 2.671

**Posición de publicación:** 75

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 2.671

**Posición de publicación:** 26

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.953

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.953

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.953

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Num. revistas en cat.:** 259

**Categoría:** Science Edition - OPTICS

**Num. revistas en cat.:** 92

**Categoría:** Electrical and Electronic Engineering

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Signal Processing

**Revista dentro del 25%:** Si

- 27** Paniagua, Carmen; López-Nicolás, Gonzalo; Guerrero, J.J. Wearable Structured Light System in Non-Rigid Configuration. JOURNAL OF IMAGING. 2 - 2, pp. [13 pp.]. 2016. ISSN 2313-433X

**001:** 10.3390/jimaging2020016

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 28** Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Automatic Line Extraction in Uncalibrated Omnidirectional Cameras with Revolution Symmetry. INTERNATIONAL JOURNAL OF COMPUTER VISION. 114 - 1, pp. 16 - 37. 2015. ISSN 0920-5691

**001:** 10.1007/s11263-014-0792-7

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 4.270

**Posición de publicación:** 10

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 4.478

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 4.478

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 4.478

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 129

**Categoría:** Artificial Intelligence

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Software

**Revista dentro del 25%:** Si

- 29** Gutierrez-Gomez, D.; Guerrero, J. J. Curve-graph odometry: Orientation-free error parameterisations for loop closure problems. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 74 -, pp. 299 - 308. 2015. ISSN 0921-8890

**001:** 10.1016/j.robot.2015.07.017

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.618

**Posición de publicación:** 10

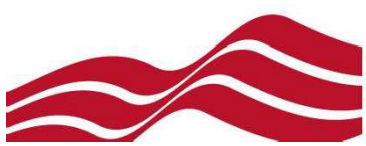
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.618

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS

**Num. revistas en cat.:** 25

**Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS



**Posición de publicación:** 26

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.618

**Posición de publicación:** 58

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 1.024

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 1.024

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 1.024

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 1.024

**Num. revistas en cat.:** 59

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Num. revistas en cat.:** 129

**Categoría:** Computer Science Applications

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Control and Systems Engineering

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Mathematics (miscellaneous)

**Revista dentro del 25%:** Si

**Categoría:** Software

**Revista dentro del 25%:** Si

- 30** Pérez-Yus, A.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J.J. Detection and modelling of staircases using a wearable depth sensor. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 8927 -, pp. 449 - 463. 2015. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1007/978-3-319-16199-0\_32

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.369

**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.369

**Categoría:** Theoretical Computer Science

- 31** Gutierrez-Gomez, D.; Mayal-Cuevas, W.; Guerrero, J. J. Inverse depth for accurate photometric and geometric error minimisation in RGB-D dense visual odometry. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 2015-June -, pp. 83 - 89. 2015. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1109/ICRA.2015.7138984

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.369

**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.369

**Categoría:** Theoretical Computer Science

- 32** Bermudez-Cameo, J.; Barreta, J. P.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Minimal solution for computing pairs of lines in non-central cameras. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 9003 -, pp. 585 - 597. 2015. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1007/978-3-319-16865-4\_38

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.369

**Categoría:** Computer Science (miscellaneous)

**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR)

**Índice de impacto:** 0.369

**Categoría:** Theoretical Computer Science



- 33** Gutierrez-Gomez, O.; Mayol-Cuevas, W.; Guerrero, J. J. What should i landmark? Entropy of normals in depth juts for place recognition in changing environments using RGB-O data. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS ANO AUTOMATION. 2015-June -, pp. 5468 - 5474. 2015. ISSN 2152-4092  
**001:** 10.1109/ICRA.2015.7139963  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 34** Rituerto, A.; Murillo, A. C.; Guerrero, J. J. 30 layout propagation to improve object recognition in egocentric videos. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 8927 -, pp. 839 - 852. 2015. ISSN 0302-9743  
**001:** 10.1007/978-3-319-16199-0\_58  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR) **Categoría:** Computer Science (miscellaneous)  
**Índice de impacto:** 0.369  
**Fuente de impacto:** SCOPUS (SJR) **Categoría:** Theoretical Computer Science  
**Índice de impacto:** 0.369
- 35** Gimeno, C.; Guerrero, E.; Sanchez-Azqueta, C.; Aldea, C.; Azcona, C.; Celma, S. A double loop continuous-time adaptive equalizer. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON CIRCUITS ANO SYSTEMS. pp. 317 - 320. 2014. ISSN 0271-4310  
**001:** 10.1109/ISCAS.2014.6865129  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 36** Rogez, G.; Orrite, C.; Guerrero, J. J.; Torr, P. H. S. Exploiting projective geometry for view-invariant monocular human motion analysis in man-made environments. COMPUTER VISION ANO IMAGE UNOERSTANOING. 120 -, pp. 126 - 140. 2014. ISSN 1077-3142  
**001:** 10.1016/j.cviu.2013.12.012  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 1.540  
**Posición de publicación:** 56 **Num. revistas en cat.:** 123  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC  
**Índice de impacto:** 1.540  
**Posición de publicación:** 100 **Num. revistas en cat.:** 247
- 37** Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. Line-images in cone mirror catadioptric systems. INTERNATIONAL CONFERENCE ON PATTERN RECOGNITION. pp. 2083 - 2088. 2014. ISSN 1051-4651  
**001:** 10.1109/ICPR.2014.363  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 38** Rogez, G.; Rihan, J.; Guerrero, J. J.; Orrite, e. Monocular 3-0 gait tracking in surveillance scenes. IEEE TRANSACTIONS ON CYBERNETICS. 44 - 6, pp. 894 - 909. 2014. ISSN 2168-2267  
**001:** 10.1109/TCYB.2013.2275731  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 3.469 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 13 **Num. revistas en cat.:** 123  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 3.469  
**Posición de publicación:** 2

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 24

- 39** Puig,L.; Guerrero,J. J.; Oaniilidis,K.Scale space for camera invariant features. IEEE TRANSACTIONS ON PATTERN ANALYSIS AND MACHINE INTELLIGENCE. 36- 9, pp. 1832-1846. 2014. ISSN 0162-8828  
**001:** 10.1109/TPAMI.2014.2306421

**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 5.781  
**Posición de publicación:** 4

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 5.781  
**Posición de publicación:** 5

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 123

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 247

- 40** Rituerto, Alejandro; Murillo, Ana C.; Guerrero, Jj.Semantic labeling for indoor topological mapping using a wearable catadioptric system. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 62 - 5, pp. 685 - 695. 2014. ISSN 0921-8890

**001:** 10.1016/j.robot.2012.10.002  
**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 1.256  
**Posición de publicación:** 11

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.256  
**Posición de publicación:** 31

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.256  
**Posición de publicación:** 68

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Num. revistas en cat.:** 23

**Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Num. revistas en cat.:** 58

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Num. revistas en cat.:** 123

- 41** López-Nicolás, G.; Omedes, J.; Guerrero, J. J.Spatial layout recovery from a single omnidirectional image and its matching-free sequential propagation. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 62 - 9, pp. 1271 - 1281. 2014. ISSN 0921-8890

**001:** 10.1016/j.robot.2014.03.018  
**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 1.256  
**Posición de publicación:** 11

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.256  
**Posición de publicación:** 31

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Num. revistas en cat.:** 23

**Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Num. revistas en cat.:** 58

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Índice de impacto:** 1.256

**Posición de publicación:** 68

**Num. revistas en cat.:** 123

- 42** Rituerto,A.; Manduchi,R.; Murillo,A. C.; Guerrero,J. J.3D spatial layout propagation in a video sequence. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 8815 - PART. 11, pp. 374 - 382. 2014. ISSN 0302-9743  
**001:** 10.1007/978-3-319-11755-3\_42

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 43** Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J.A unified framework for line extraction in dioptric and catadioptric cameras. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 7727 LNCS, pp. 627 - 639. 2013. ISSN 0302-9743

**001:** 10.1007/978-3-642-37447-0\_48

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 44** Beltrán, J.; Guerrero, J.J.; Melero, J.; Llombart, A.Detection of nacelle anemometer faults in a wind farm minimizing the uncertainty. WIND ENERGY. 16, pp. 939 - 952. 2013. ISSN 1095-4244

**001:** 10.1002/we.1535

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - ENERGY & FUELS

**Índice de impacto:** 2.556

**Posición de publicación:** 35

**Num. revistas en cat.:** 81

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL

**Índice de impacto:** 2.556

**Revista dentro del 25%:** Si

**Posición de publicación:** 12

**Num. revistas en cat.:** 128

- 45** Puig, L.; Sturm, P.; Guerrero, J. J.Hybrid homographies and fundamental matrices mixing uncalibrated omnidirectional and conventional cameras. MACHINE VISION AND APPLICATIONS. 24 - 4, pp. 721 - 738. 2013. ISSN 0932-8092

**001:** 10.1007/s00138-012-0424-6

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Índice de impacto:** 1.444

**Posición de publicación:** 50

**Num. revistas en cat.:** 119

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS

**Índice de impacto:** 1.444

**Posición de publicación:** 9

**Num. revistas en cat.:** 22

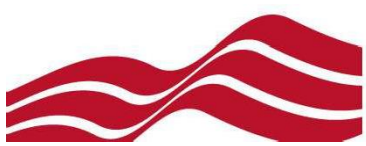
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Índice de impacto:** 1.444

**Posición de publicación:** 101

**Num. revistas en cat.:** 246



- 46** Murillo,A. C.; Singh,G.; Kosecka,J.; Guerrero,J. J.Localization in urban environments using a panoramic gist descriptor. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 29 -1, pp. 146 -160. 2013. ISSN 1552-3098  
**001:** 10.1109/TRO.2012.2220211  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Índice de impacto:** 2.649 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 1 **Num. revistas en cat.:** 21
- 47** Paniagua, C.; Puig , L.; Guerrero, J.J.Omnidirectional structured light in a flexible configuration. SENSORS. 13 -10, pp. 13903 - 13916. 2013. ISSN 1424-8220  
**001:** 10.3390/s131013903  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - CHEMISTRY, ANALYTICAL  
**Índice de impacto:** 2.048 **Num. revistas en cat.:** 75  
**Posición de publicación:** 36 **Categoría:** Science Edition - ELECTROCHEMISTRY  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 27  
**Índice de impacto:** 2.048 **Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION  
**Posición de publicación:** 15 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 57  
**Índice de impacto:** 2.048  
**Posición de publicación:** 10
- 48** Omedes,J.; Lopez-Nicolas,G.; Guerrero,J. J.Omnidirectional vision for indoor spatial layout recovery. ADVANCES IN INTELLIGENT SYSTEMS AND COMPUTING. 193 AISC, pp. 355 - 364. 2013. ISSN 2194-5357  
**001:** 10.1007/978-3-642-33926-4\_33  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 49** Puig, Luis; Bermúdez, J.; Sturm, Peter; Guerrero, Jj.Calibration of omnidirectional cameras in practice: A comparison of methods. COMPUTERVISION AND IMAGE UNDERSTANDING. 116-1, pp. 120-137. 2012. ISSN 1077-3142  
**001:** 10.1016/j.cviu.2011.08.003  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 1.232 **Num. revistas en cat.:** 115  
**Posición de publicación:** 59 **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 243  
**Índice de impacto:** 1.232  
**Posición de publicación:** 107
- 50** Melero, J.J.; Guerrero, J.J.; Beltrán, J.; Pueyo, C.Efficient data filtering for wind energy assessment. IET RENEWABLE POWER GENERATION. 6 - 6, pp. 446 - 454. 2012. ISSN 1752-1416  
**001:** 10.1049/iet-rpg.2011.0288  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENERGY & FUELS

**Índice de impacto:** 1.718

**Posición de publicación:** 41

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.718

**Posición de publicación:** 68

**Num. revistas en cat.:** 80

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Num. revistas en cat.:** 243

- 51** Gutiérrez-Gómez,D.; Puig,L.; Guerrero,J. J.Full scaled 3D visual odometry from a single wearable omnidirectional camera. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 4276 - 4281. 2012. ISSN 2153-0858

**001:** 10.1109/IROS.2012.6385607

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 52** Bermudez-Cameo,J.; Puig,L.; Guerrero,J. J.Hypercatadioptric line images for 3D orientation and image rectification. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 60 - 6, pp. 755 - 768. 2012. ISSN 0921-8890

**001:** 10.1016/j.robot.2012.02.008

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.156

**Posición de publicación:** 9

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.156

**Posición de publicación:** 32

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.156

**Posición de publicación:** 62

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS

**Num. revistas en cat.:** 21

**Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

**Num. revistas en cat.:** 59

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Num. revistas en cat.:** 115

- 53** López-Nicolás, G.; Romeo, A.; Guerrero, J. J.Active learning in robotics based on simulation tools. COMPUTER APPLICATIONS IN ENGINEERING EDUCATION. 22- 3, pp. 509-515. 2011. ISSN 1061-3773

**001:** 10.1002/cae.20576

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.333

**Posición de publicación:** 72

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.333

**Posición de publicación:** 94

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.333

**Posición de publicación:** 29

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY

**Num. revistas en cat.:** 91

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

**Num. revistas en cat.:** 99

**Categoría:** Science Edition - EDUCATION, SCIENTIFIC DISCIPLINES

**Num. revistas en cat.:** 33



- 54** Puig, L.; Bastanlar, Y.; Sturm, P.; Guerrero, J. J.; Barreta, J. Calibration of central catadioptric cameras using a OLT-like approach. INTERNATIONAL JOURNAL OF COMPUTER VISION. 93 - 1, pp. 101 - 114. 2011. ISSN 0920-5691  
**001:** 10.1007/s11263-010-0411-1  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 3.741 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 6 **Num. revistas en cat.:** 111
- 55** López-Nicolás, G.; Gans, N. R.; Bhattacharya, S.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J.; Hutchinson, S. Homography-based control scheme for mobile robots with nonholonomic and field-of-view constraints. IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS PART B-CYBERNETICS. 40 - 4, pp. 1115 - 1127. 2010. ISSN 1083-4419  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Índice de impacto:** 2.699 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 3 **Num. revistas en cat.:** 60
- Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 2.699 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 13 **Num. revistas en cat.:** 108
- Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS  
**Índice de impacto:** 2.699 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 3 **Num. revistas en cat.:** 19
- 56** López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Sagüés, C. Multiple homographies with omnidirectional vision for robot homing. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 58 - 6, pp. 773 - 783. 2010. ISSN 0921-8890  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Índice de impacto:** 1.313 **Num. revistas en cat.:** 17  
**Posición de publicación:** 7  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Índice de impacto:** 1.313 **Num. revistas en cat.:** 60  
**Posición de publicación:** 24  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 1.313 **Num. revistas en cat.:** 108  
**Posición de publicación:** 58
- 57** Sukno, F. M.; Guerrero, J. J.; Frangí, A. F. Projective active shape models for pose-variant image analysis of quasi-planar objects: Application to facial analysis. PATTERN RECOGNITION. 43 - 3, pp. 835 - 849. 2010. ISSN 0031-3203  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Índice de impacto:** 2.682  
**Posición de publicación:** 15

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 2.682  
**Posición de publicación:** 18

**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 108

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 246

**58** López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Sagüés, C. Visual control of vehicles using two-view geometry. MECHATRONICS. 20 - 2, pp. 315 - 325. 2010. ISSN 0957-4158

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.944  
**Posición de publicación:** 30

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.944  
**Posición de publicación:** 74

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.944  
**Posición de publicación:** 130

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.944  
**Posición de publicación:** 37

**Categoría:** Science Edition -AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

**Num. revistas en cat.:** 60

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Num. revistas en cat.:** 108

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Num. revistas en cat.:** 246

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL

**Num. revistas en cat.:** 122

**59** López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Sagüés, C. Visual control through the trifocal tensor for nonholonomic robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 58 - 2, pp. 216 - 226. 2010. ISSN 0921-8890

**001:** 10.1016/j.robot.2009.09.005

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.313  
**Posición de publicación:** 7

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.313  
**Posición de publicación:** 24

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.313  
**Posición de publicación:** 58

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS

**Num. revistas en cat.:** 17

**Categoría:** Science Edition -AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

**Num. revistas en cat.:** 60

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Num. revistas en cat.:** 108

**60** de Matías, J.; de Sanjosé, J. J.; López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J. Photogrammetric methodology for the production of geomorphologic maps: application to the Veleta Rock Glacier (Sierra Nevada, Granada, Spain). REMOTE SENSING. 1 - 4, pp. 829 - 841. 2009. ISSN 2072-4292

**001:** 10.3390/rs1040829

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 61** Sainz, E.; Lombart,A.; Guerrero,J. J.Robust Filtering for the Characterization of Wind Turbines: Improving its Operation and Maintenance. ENERGY CONVERSION AND MANAGEMENT. 50 - 9, pp. 2136 - 2147. 2009. ISSN 0196-8904

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.944

**Posición de publicación:** 25

**Categoría:** Science Edition - ENERGY & FUELS

**Num. revistas en cat.:** 71

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.944

**Posición de publicación:** 15

**Categoría:** Science Edition - MECHANICS

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 123

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.944

**Posición de publicación:** 8

**Categoría:** Science Edition - PHYSICS, NUCLEAR

**Num. revistas en cat.:** 22

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.944

**Posición de publicación:** 7

**Categoría:** Science Edition - THERMODYNAMICS

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 49

- 62** Guerrero, J. J.; Murillo,A. C.; Sagues,C.Localization and Matching using the Planar Trifocal Tensor with Bearing-Only Data. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 24 - 2, pp. 494 - 501. 2008. ISSN 1552-3098

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 2.656

**Posición de publicación:** 4

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS

**Num. revistas en cat.:** 14

- 63** Lopez-Nicolas, G.; Sagues,C.; Guerrero,J. J.; Kragic,D.; Jensfelt,P.Switching Visual Control Based on Epipoles for Mobile Robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 56 - 7, pp. 592 - 603. 2008. ISSN 0921-8890

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.214

**Posición de publicación:** 8

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS

**Num. revistas en cat.:** 14

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.214

**Posición de publicación:** 28

**Categoría:** Science Edition -AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

**Num. revistas en cat.:** 53

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 1.214

**Posición de publicación:** 54

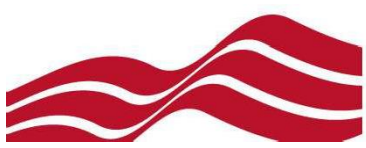
**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Num. revistas en cat.:** 93

- 64** Murillo, A. C.; Guerrero,J. J.; Sagues,C.Topological and Metric Robot Localization through Computer Vision Techniques. LECTURE NOTES IN ELECTRICAL ENGINEERING. pp. 113-128. 2008. ISSN 1876-1100

**Tipo de producción:** Artículo científico

- 65** Murillo, A. C.; Kosecka, J.; Guerrero, J. J.; Sagues, C. Visual Door Detection Integrating Appearance and Shape Cues. *ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS*. 56 - 6, pp. 512- 521. 2008. ISSN 0921-8890  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Índice de impacto:** 1.214 **Num. revistas en cat.:** 14  
**Posición de publicación:** 8 **Categoría:** Science Edition -AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 53  
**Índice de impacto:** 1.214 **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Posición de publicación:** 28 **Num. revistas en cat.:** 93  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 1.214  
**Posición de publicación:** 54
- 66** Matías Bejarano, J. D.; Moreno del Pozo, J.; Guerrero Campo, J. J. Automatización De Trabajos Fotogramétricos Mediante Técnicas De Visión Artificial. *TOPOGRAFÍA Y CARTOGRAFÍA*. 24 -143, pp. 10 - 15. 2007. ISSN 0212-9280  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 67** Murillo, A. C.; Sagues, C.; Guerrero, J. J.; Goedeme, T.; Tuytelaars, T.; Van Gool, L. From Omnidirectional Images to Hierarchical Localization. *ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS*. 55 - 5, pp. 372 - 382. 2007. ISSN 0921-8890  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Índice de impacto:** 0.633 **Num. revistas en cat.:** 13  
**Posición de publicación:** 7 **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 50  
**Índice de impacto:** 0.633 **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Posición de publicación:** 31 **Num. revistas en cat.:** 92  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 0.633  
**Posición de publicación:** 64
- 68** Sagues, C.; Murillo, A. C.; Escudero, F.; Guerrero, J. J. From lines to epipoles through planes in two views. *PATTERN RECOGNITION*. 39 - 3, pp. 384 - 393. 2006. ISSN 0031-3203  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 1.822 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 18 **Num. revistas en cat.:** 85  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC  
**Índice de impacto:** 1.822 **Revista dentro del 25%:** Si  
**Posición de publicación:** 28 **Num. revistas en cat.:** 205



- 69** Casas,R.; Marco,A.; Guerrero,J. J.; Falco,J.Robust estimator far non-line-of-sight error mitigation in indoor localization. EURASIP JOURNAL ON APPLIED SIGNAL PROCESSING. pp. 43429. 2006. ISSN 1110-8657  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC  
**Índice de impacto:** 0.463 **Num. revistas en cat.:** 205  
**Posición de publicación:** 138
- 70** Sagues,C.; Guerrero,J. J.Robust line matching in image pairs of scenes with dominant planes. OPTICAL ENGINEERING. 45 - 6, pp. 067204. 2006. ISSN 0091-3286  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - OPTICS  
**Índice de impacto:** 0.897 **Num. revistas en cat.:** 57  
**Posición de publicación:** 32
- 71** Lopez Nicolas, G.; Sagues, C.; Guerrero, J. J. Automatic Matching and Motion Estimation From Two Views of a Multiplane Scene. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 3522, pp. 69 - 76. 2005. ISSN 0302-9743  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS  
**Índice de impacto:** 0.402 **Num. revistas en cat.:** 71  
**Posición de publicación:** 62
- 72** Lopez Nicolas, G.; Guerrero, J. J.; Pellejero, O. A.; Sagues, C. Computing Homographies From Three Lines or Points in an Image Pair. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 3617, pp. 446 - 453. 2005. ISSN 0302-9743  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS  
**Índice de impacto:** 0.402 **Num. revistas en cat.:** 71  
**Posición de publicación:** 62
- 73** Sagues Carlos; Guerrero Jase Jesus. Visual correction far mobile robot homing. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 50 - 1, pp. 41 - 49. 2005. ISSN 0921-8890  
**001:** 10.1016/j.robot.2004.08.005  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Índice de impacto:** 0.777 **Num. revistas en cat.:** 11  
**Posición de publicación:** 4  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Índice de impacto:** 0.777 **Num. revistas en cat.:** 46  
**Posición de publicación:** 18  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 0.777 **Num. revistas en cat.:** 79  
**Posición de publicación:** 44



- 74** Guerrero, J. J.; Martinez-Cantin, R.; Sagues, e. Visual Map-Less Navigation Based on Homographies. JOURNAL OF ROBOTIC SYSTEMS. 22 - 10, pp. 569 - 581. 2005. ISSN 0741-2223  
**001:** 10.1002/rob.20077  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS  
**Índice de impacto:** 0.317  
**Posición de publicación:** 9 **Num. revistas en cat.:** 11
- 75** Pellejero, O. A.; Sagues, C.; Guerrero, J. J. Automatic Computation of the Fundamental Matrix From Matched Lines. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 3040, pp. 197 - 206. 2003. ISSN 0302-9743  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 76** Guerrero, J. J.; Sagues, C. Robust Line Matching and Estimate of Homographies Simultaneously. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 2652, pp. 297 - 307. 2003. ISSN 0302-9743  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 77** Herrero, E.; Orrite, C.; Alcolea, A.; Roy, A.; Guerrero, J. J.; Sagues, C. Video-Sensor for Detection and Tracking of Moving Objects. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 2652, pp. 346 - 353. 2003. ISSN 0302-9743  
**Tipo de producción:** Artículo científico
- 78** Guerrero, J. J.; Sagues, C. Estimating the motion direction from brightness gradient on lines. IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS PART C-APPLICATIONS AND REVIEWS. 31 - 3, pp. 419 - 426. 2001. ISSN 1094-6977  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 0.670  
**Posición de publicación:** 31 **Num. revistas en cat.:** 68  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS  
**Índice de impacto:** 0.670  
**Posición de publicación:** 6 **Num. revistas en cat.:** 18  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS  
**Índice de impacto:** 0.670  
**Posición de publicación:** 26 **Num. revistas en cat.:** 75
- 79** Guerrero, J. J.; Sagues, C. Uncalibrated vision based on lines for robot navigation. MECHATRONICS. 11 - 6, pp. 759 - 777. 2001. ISSN 0957-4158  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS  
**Índice de impacto:** 0.337  
**Posición de publicación:** 29 **Num. revistas en cat.:** 45  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Índice de impacto:** 0.337  
**Posición de publicación:** 49 **Num. revistas en cat.:** 68



**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.337

**Posición de publicación:** 124

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.337

**Posición de publicación:** 66

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Num. revistas en cat.:** 197

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL

**Num. revistas en cat.:** 102

- 80** Guerrero, J. J.; Sagues, e.Camera motion from brightness on lines. Combination of features and normal flow. PATTERN RECOGNITION. 32 - 2, pp. 203 - 216. 1999. ISSN 0031-3203

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.979

**Posición de publicación:** 18

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.979

**Posición de publicación:** 50

**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

**Num. revistas en cat.:** 62

**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

**Revista dentro del 25%:** Si

**Num. revistas en cat.:** 203

- 81** Sagues, C.; Guerrero, J. J.Motion and structure far vision-based navigation. ROBOTICA. 17 - 4, pp. 355 - 364. 1999. ISSN 0263-5747

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.468

**Posición de publicación:** 17

**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS

**Num. revistas en cat.:** 48

- 82** Guerrero, J. J.; Sagues, C.Direct method to obtain straight edge depth from motion. OPTICAL ENGINEERING. 37 - 7, pp. 2124 - 2132. 1998. ISSN 0091-3286

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.559

**Posición de publicación:** 25

**Categoría:** Science Edition - OPTICS

**Num. revistas en cat.:** 48

- 83** Guerrero, J. J.; Sagues, C.Tracking features with camera maneuvering far vision-based navigation. JOURNAL OF ROBOTIC SYSTEMS. 15 - 4, pp. 191 - 206. 1998. ISSN 0741-2223

**Tipo de producción:** Artículo científico

**Fuente de impacto:** WOS (JCR)

**Índice de impacto:** 0.378

**Posición de publicación:** 19

**Categoría:** Science Edition -AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

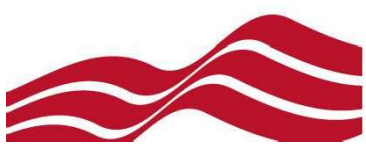
**Num. revistas en cat.:** 47

- 84** Puig Morales, Luis - Guerrero Campo, José Jesús. Omnidirectional Vision Systems. Calibration, Feature Extraction and 3D Information. pp. XI, 122. Springer, 2013. Disponible en Internet en: <<https://link.springer.com/book/10.1007/978-1-4471-4947-7>>. ISBN 978-1-4471-4946-0

**001:** <https://doi.org/10.1007/978-1-4471-4947-7>

**Tipo de producción:** Libro o monografía científica

- 85** Orhan, Semih; Guerrero, Jase J.; Bastanlar, Yalin. Semantic Pose Verification for Outdoor Visual Localization with Self-supervised Contrastive Learning. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 3988 - 3997. 2022. ISSN 2160-7508  
**001:** 10.1109/CVPRW56347.2022.00444  
**Tipo de producción:** Comunicación
- 86** Murillo, A. C.; Gutiérrez-Gómez, D.; Rituerto, A.; Puig, L.; Guerrero, J. J. Wearable omnidirectional vision system for personal localization and guidance. IEEE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION AND PATTERN RECOGNITION WORKSHOPS. pp. 8 - 14. 2012. ISSN 2160-7508  
**001:** 10.1109/CVPRW.2012.6239189  
**Tipo de producción:** Comunicación
- 87** A.C. Murillo; P. Abad; J.J. Guerrero; C. Sagüés. Improving topological maps for safer and robust navigation. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 3609 - 3614. 2009. ISSN 2153-0858  
**Tipo de producción:** Comunicación
- 88** Lopez-Nicolas, G.; Sagues, C.; Guerrero, J. J. Homography-Based Visual Control of Nonholonomic Vehicles. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 1703 - 1708. 2007. ISSN 1050-4729  
**Tipo de producción:** Comunicación
- 89** Murillo, A. C.; Guerrero, J. J.; Sagues, C. SURF Features for Efficient Robot Localization with Omnidirectional Images. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 3901 - 3907. 2007. ISSN 1050-4729  
**Tipo de producción:** Comunicación
- 90** Lopez-Nicolas, G.; Bhattacharya, S.; Guerrero, J. J.; Sagues, C.; Hutchinson, S. Switched Homography-Based Visual Control of Differential Drive Vehicles with Field-of-View Constraints. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 4238 - 4244. 2007. ISSN 1050-4729  
**Tipo de producción:** Comunicación
- 91** C. Sagüés; A. C. Murillo; J. J. Guerrero; T. Goedemé; T. Tuytelaars; L. Van Gool. Localization with Omnidirectional Images using the Radial Trifocal Tensor. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 551 - 556. 2006. ISSN 1050-4729  
**Tipo de producción:** Comunicación
- 92** A. C. Murillo; J. J. Guerrero; C. Sagüés. Robot and Landmark Localization using Scene Planes and the 1D Trifocal Tensor. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 2070 - 2075. 2006. ISSN 2153-0858  
**001:** 10.1109/IROS.2006.282482  
**Tipo de producción:** Comunicación



## Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Dense Labeling with User Interaction: an Example for Depth-Of-Field Simulation  
**Nombre del congreso:** British Machine Vision Conference (BMVC2016)  
**Ámbito geográfico:** Internacional no UE  
**Tipo de participación:** Participativo - Póster  
**Ciudad de celebración:** York, Reino Unido  
**Fecha de celebración:** 22/09/2016  
**Publicación en acta congreso:** Si  
Cambra, Ana B.; Muñoz, Adolfo; Guerrero, Jose J.; Murillo, Ana C. "Dense Labeling with User Interaction: an Example for Depth-Of-Field Simulation". pp. null.
- 2** **Título del trabajo:** Improving Depth Estimation Using Superpixels  
**Nombre del congreso:** Spanish Computer Graphics Conference (CEIG)  
**Ámbito geográfico:** Nacional  
**Tipo de participación:** Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)  
**Ciudad de celebración:** Zaragoza, España  
**Fecha de celebración:** 04/04/2014  
**Publicación en acta congreso:** Si  
Cambra, Ana B.; Muñoz, Adolfo; Murillo, Ana C.; Guerrero, José J.; Gutierrez, Diego. "Improving Depth Estimation Using Superpixels". pp. null. 2014. ISBN 978-3-905674-67-5
- 3** **Título del trabajo:** A Unfied Framework for Line Extraction in Dioptric and Catadioptric Cameras  
**Nombre del congreso:** Asian Conference on Computer Vision (ACCV 2012)  
**Ámbito geográfico:** Internacional no UE  
**Tipo de participación:** Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)  
**Ciudad de celebración:** Daejeon, República de Corea  
**Fecha de celebración:** 05/11/2012  
**Forma de contribución:** Artículo científico  
Bermudez-Cameo, J.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J.J. "A Unfied Framework for Line Extraction in Dioptric and Catadioptric Cameras". En: Eleventh Asian Conference on Computer Vision. pp. null. 0006.
- 4** **Título del trabajo:** Detección de suelo y paredes con visión monocular  
**Nombre del congreso:** XXXIII Jornadas de Automática  
**Ámbito geográfico:** Nacional  
**Tipo de participación:** Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)  
**Ciudad de celebración:** Vigo, España  
**Fecha de celebración:** 05/09/2012  
**Forma de contribución:** Artículo científico  
Omedes, J.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J. "Detección de suelo y paredes con visión monocular". En: XXXIII Jornadas de Automática. pp. 931 - 938. 0006. ISBN 9788481585834
- 5** **Título del trabajo:** Omnidirectional Vision for Indoor Spatial Layout Recovery  
**Nombre del congreso:** The 12th International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS 2012)  
**Ámbito geográfico:** Internacional no UE  
**Tipo de participación:** Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)  
**Ciudad de celebración:** Jeju, República de Corea  
**Fecha de celebración:** 26/06/2012  
**Forma de contribución:** Artículo científico



Omedes, J.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J. "Omnidirectional Vision for Indoor Spatial Layout Recovery". En: The 12th International Conference on Intelligent Autonomous Systems. pp. null. 0006.

**6 Título del trabajo:** Scene Structure Recovery from a Single Omnidirectional Image

**Nombre del congreso:** 11th Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS). 2011 IEEE International Conference on Computer Vision Workshops (ICCV)

**Ámbito geográfico:** Internacional no UE

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

**Ciudad de celebración:** Barcelona, España

**Fecha de celebración:** 07/11/2011

**Forma de contribución:** Artículo científico

Ozisik, N. D.; Lopez-Nicolas, G.; Guerrero, J. J. "Scene Structure Recovery from a Single Omnidirectional Image". En: OMNIVIS 2011: IEEE workshop on omni-directional vision, camera networks and non-classical cameras (10.1109/ICCVW.2011.6130196). pp. null. ISBN 10.1109/ICCVW

**7 Título del trabajo:** Parking with the essential matrix without short baseline degeneracies

**Nombre del congreso:** IEEE International Conference on Robotics and Automation. (ICRA 2009)

**Ámbito geográfico:** Internacional no UE

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

**Ciudad de celebración:** Kobe, Japón

**Fecha de celebración:** 12/05/2009

**Forma de contribución:** Artículo científico

López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J. "Parking with the essential matrix without short baseline degeneracies". En: IEEE International Conference on Robotics and Automation. pp. 1098 - 1103. 0006. ISBN 1050-4729

**8 Título del trabajo:** Visual Features and Robot motion

**Nombre del congreso:** Congreso Español de Informática (CEDI 2007)

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

**Ciudad de celebración:** Zaragoza, España

**Fecha de celebración:** 11/09/2007

Sagüés, C.; López-Nicolás, G.; Guerrero, J. J.; Murillo, A. C.

**9 Título del trabajo:** Control visual basado en geometría epipolar para robots móviles

**Nombre del congreso:** XXVII Jornadas de Automática

**Ámbito geográfico:** Nacional

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

**Ciudad de celebración:** Almería, España

**Fecha de celebración:** 06/09/2006

**Forma de contribución:** Artículo científico

López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J. "Control visual basado en geometría epipolar para robots móviles". En: XXVII Jornadas de Automática. pp. 962 - 969. 0006. ISBN 84-689-9417-0

**10 Título del trabajo:** Nonholonomic epipolar visual servoing

**Nombre del congreso:** IEEE International Conference on Robotics and Automation. (ICRA 2006)

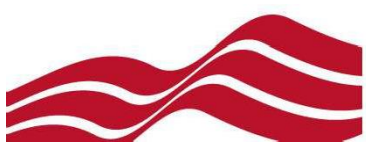
**Ámbito geográfico:** Internacional no UE

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

**Ciudad de celebración:** Orlando, Florida, Estados Unidos de América

**Fecha de celebración:** 15/05/2006

**Forma de contribución:** Artículo científico



López-Nicolás, G.; Sagüés, C.; Guerrero, J. J.; Kragic, D.; Jensfelt, P."Nonholonomic epipolar visual servoing". En: 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation. pp. 2378 - 2384. 0006. ISBN O-7803-9506-9

- 11 Título del trabajo:** Automatic Photogrammetry for the production of Geomorphologic Cartography  
**Nombre del congreso:** Sixth International Conference on Geomorphology  
**Ámbito geográfico:** Internacional no UE  
**Tipo de participación:** Participativo - Póster  
**Ciudad de celebración:** Zaragoza, España  
**Fecha de celebración:** 07/09/2005  
**Publicación en acta congreso:** Si  
López-Nicolás, G.; Guerrero, J.J.; Sanjosé, J.J."Automatic Photogrammetry for the production of Geomorphologic Cartography". pp. null.

## Otros méritos

### Períodos de actividad investigadora

- 1 Nº de tramos reconocidos:** 1  
**Entidad acreditante:** CNEAI  
**Fecha de obtención:** 01/01/2023
- 2 Nº de tramos reconocidos:** 1  
**Entidad acreditante:** CNEAI  
**Fecha de obtención:** 01/01/2017
- 3 Nº de tramos reconocidos:** 1  
**Entidad acreditante:** CNEAI  
**Fecha de obtención:** 01/01/2011
- 4 Nº de tramos reconocidos:** 1  
**Entidad acreditante:** CNEAI  
**Fecha de obtención:** 01/01/2005
- 5 Nº de tramos reconocidos:** 1  
**Entidad acreditante:** CNEAI  
**Fecha de obtención:** 01/01/2001