

CURRICULUM VITAE DE MIEMBROS DE COMISIONES PARA CONCURSOS DE ACCESO A LOS CUERPOS DOCENTES UNIVERSITARIOS

Al presente currículum se dará publicidad en la web de la Universidad de Zaragoza, a tenor de lo establecido en el art. 62.3 de la LOU y art. 6.4 del RD 1313/2007, de 5 de octubre, a los efectos del correspondiente concurso de acceso a plazas de funcionarios de los cuerpos docentes universitarios.

DATOS PERSONALES Y FORMACIÓN ACADÉMICA	
Apellidos y Nombre: López Nicolás, Gonzalo	
Cuerpo docente al que pertenece: Catedrático de Universidad	Año de ingreso en el cuerpo: 2022
Universidad a la que pertenece: Universidad de Zaragoza	
Formación académica (indique el Título de Doctor u otros títulos superiores en su defecto): Doctor Ingeniero Industrial	

1. ACTIVIDAD INVESTIGADORA
Es suficiente con la indicación de los cinco méritos más relevantes; especifique en cualquier caso el número de sexenios de investigación:
<p>Tres sexenios de investigación reconocidos.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. G. López-Nicolás, M. Aranda, Y. Mezouar. Adaptive multirobot formation planning to enclose and track a target with motion and visibility constraints. IEEE Transactions on Robotics, vol. 36, no. 1, pp. 142-156, Feb. 2020. 2. M. Aranda, G. López-Nicolás, C. Sagüés, M. M. Zavlanos. Coordinate-free formation stabilization based on relative position measurements, Automatica, vol. 57, pp. 11-20, July 2015. 3. J. Bermúdez-Cameo, G. López-Nicolás, J. J. Guerrero. Automatic line extraction in uncalibrated omnidirectional cameras with revolution symmetry. Int. Journal of Computer Vision, vol. 114, pp. 16-37, 2015. 4. G. López-Nicolás, M. Aranda, Y. Mezouar, C. Sagüés. Visual control for multirobot organized rendezvous. IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Part B, vol. 42, no. 4, pp. 1155-1168, 2012. 5. D. Paesa, C. Franco, S. Llorente, G. López-Nicolás, C. Sagüés. Reset adaptive observer for a class of nonlinear systems. IEEE Transactions on Automatic Control, vol. 57, no 2, pp. 506-511, 2012. 6. H. M. Becerra, G. López-Nicolás, C. Sagüés. A sliding mode control law for mobile robots, based on epipolar visual servoing from three views. IEEE Transactions on Robotics, vol. 27, no. 1, pp. 175-183, 2011.

2. ACTIVIDAD DOCENTE
Años de docencia [indique el número de años en que ha impartido docencia universitaria en los niveles (i) de grado o licenciatura; (ii) de master; y (iii) de doctorado o en su defecto el número de quinquenios de docencia]
Número de quinquenios: 4
Número de tesis dirigidas: 8
Otros (máximo 2 méritos)
<ol style="list-style-type: none"> 1. Investigador principal: Sistemas de visión no convencionales para percepción en prótesis de visión simulada (DPI2014-61792-EXP). Ministerio de Economía y Competitividad. 2. Investigador principal: COMMANDIA (Collaborative Robotic Mobile Manipulation of Deformable Objects in Industrial Applications). Referencia: SOE2/P1/F0638, Entidad financiadora: Unión Europea.



3. TRANSFERENCIA DE CONOCIMIENTO

En general, es suficiente con la indicación de los cinco méritos más relevantes:

1. Patente: Cooking hob device having movable heating elements
Número de Prioridad: ES20110031995 20111212
Referencia Publicación: EP2791587 (B1) Fecha: 2018-08-01
2. Patente: Cooking hob
Número de Prioridad: ES20110031926 20111129
Referencia Publicación: EP2600691 (B1) Fecha: 2019-09-04
3. Patente: Hotplate Device
Número de Prioridad: ES20100031997 20101229
Referencia Publicación: ES2405833 (R1) Fecha: 2013-06-07
4. Título: Hotplate Device (2)
Número de Prioridad: ES20110031290 20110728
Referencia Publicación: EP2552174 (B1) Fecha: 2018-09-26
5. Patente: Domestic Appliance Apparatus
Número de Prioridad: EP20100382363 20101229, ES20110030062 20110120
Referencia Publicación: ES2690171 (T3) Fecha: 2018-11-19

4. EXPERIENCIA EN GESTIÓN Y ADMINISTRACIÓN EDUCATIVA, CIENTÍFICA O TECNOLÓGICA

Consigne como máximo los tres que considere más relevantes:

1. Coordinador del Programa de Doctorado de Ingeniería de Sistemas e Informática, Universidad de Zaragoza.
2. Profesor Secretario del Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas, Universidad de Zaragoza.
3. Coordinador del área de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Zaragoza.