

c v n CURRÍCULUM VÍTAE NORMALIZADO



JOSÉ NEIRA PARRA

Generado desde: Universidad de Zaragoza

Fecha del documento:

v 1.4.0

7ddcbafef025d248d786ad4caae9e8a3

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/>

Resumen libre del currículum

Descripción breve de la trayectoria científica, los principales logros científico-técnicos obtenidos, los intereses y objetivos científico-técnicos a medio/largo plazo de la línea de investigación. Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Catedrático de Universidad en el Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas de la Universidad de Zaragoza (España). José es Ingeniero en Informática por la Universidad de Los Andes (Colombia, 1986) y Doctor en Informática por la Universidad de Zaragoza (1993). Fue Profesor Ayudante hasta 1999 y Profesor Titular hasta 2010, año en que obtuvo la cátedra en Informática.

José imparte docencia en Programación de Computadores, Visión por Computador, Teoría de Compiladores, Robótica y Aprendizaje Automático en varios grados de la Universidad de Zaragoza, y participa con frecuencia como profesor invitado en numerosas universidades, centros de investigación y congresos en todo el mundo.

Ha sido investigador invitado en el Massachusetts Institute of Technology, la University of Oxford, el Imperial College London, la Technical University of Munich y el Instituto Superior Técnico de Lisboa.

Ha participado como investigador en 13 proyectos nacionales y 6 internacionales, además de formar parte de 7 redes internacionales de investigación en el ámbito de la Robótica.

Ha sido editor asociado de la revista IEEE Transactions on Robotics y editor invitado en Robotics and Autonomous Systems, Journal of Field Robotics, Autonomous Robots y nuevamente en IEEE Transactions on Robotics.

También ha participado en la organización de numerosos eventos científicos, entre ellos:

Robotics: Science and Systems (RSS; la edición de 2010 se organizó en la Universidad de Zaragoza)

IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI)

AAAI Conference on Artificial Intelligence (AAAI)

Asimismo, actúa como experto evaluador en los programas FP7, H2020 y Horizon Europe de la Comisión Europea, así como en las convocatorias del European Research Council (ERC).

Entre mayo de 2011 y julio de 2018 fue Vicedecano de Relaciones Internacionales en la Escuela de Ingeniería y Arquitectura (EINA), donde cada año aproximadamente 400 estudiantes entrantes y salientes participan en programas de intercambio con unas 300 universidades de Europa, América del Norte y del Sur, Asia y Oceanía.

Desde septiembre de 2020 es coordinador del Máster en Robótica, Gráficos y Visión por Computador en la Universidad de Zaragoza.



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.

José ha publicado más de 50 libros, artículos en revistas científicas y trabajos en congresos en el ámbito de la percepción para robots inteligentes.

Se encuentra entre el 5 % de los investigadores más citados en robótica a nivel mundial según Google Scholar, y su trabajo ha recibido más de 13.000 citas.

Ha coautoría con investigadores de:

- la Universidad de Zaragoza
- la Universidad de Girona
- el Massachusetts Institute of Technology
- el Imperial College London
- la University of Washington
- la University of Sydney
- KTH Royal Institute of Technology
- la Technical University of Munich
- la University of Bremen
- la University of Freiburg



JOSÉ NEIRA PARRA

Apellidos: **NEIRA PARRA**
Nombre: **JOSÉ**
DNI: **0000-0003-0668-977**
ORCID: **X C/María de Luna, 1**
Fecha de nacimiento: **50018**
Sexo: **España**
Dirección de contacto: **Zaragoza**
Código postal: **(0034) 976761947**
País de contacto: **(0034) 976761914**
Ciudad de contacto: **jneira@unizar.es**
Teléfono fijo:
Fax:
Correo electrónico:
Teléfono móvil:

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas. Área: Lenguajes y Sistemas Informáticos. 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: 07/12/2010
Régimen de dedicación: Tiempo completo

Formación académica recibida

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Inglés		C2	C2	C2	C2
Francés		B1	B1	B1	A1
Español		C2	C2	C2	C2

Actividad docente

Formación académica impartida

- Nombre de la asignatura/curso:** Procesadores de lenguajes
Titulación universitaria: Programa conjunto en Matemáticas-Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 15/09/2022 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Aprendizaje automático
Titulación universitaria: Programa conjunto en Matemáticas-Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 15/09/2022 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Simultaneous Localization and Mapping
Titulación universitaria: Máster Universitario en Robótica, Gráficos y Visión por Computador / Robotics, Graphics and Computer
Fecha de inicio: 14/09/2020 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Procesadores de lenguajes
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 16/09/2019 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Aprendizaje automático
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 31/08/2024
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- Nombre de la asignatura/curso:** Programación 1
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 16/09/2019 **Fecha de finalización:** 13/09/2020
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

- 7** **Nombre de la asignatura/curso:** Visión por computador
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Informática
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 13/09/2020
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 8** **Nombre de la asignatura/curso:** Fundamentos de informática
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 15/09/2014 **Fecha de finalización:** 20/09/2015
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 9** **Nombre de la asignatura/curso:** COMPILADORES II
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 22/09/1995 **Fecha de finalización:** 20/09/2015
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 10** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 11** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 12** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 13** **Nombre de la asignatura/curso:** SLAM: localización de robots y construcción simultánea de mapas
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería de sistemas e informática
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 14** **Nombre de la asignatura/curso:** SLAM: localización de robots y construcción simultánea de mapas
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería de sistemas e informática
Fecha de inicio: 21/09/2009 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 15** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 18/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 16** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 18/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

- 17** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 22/09/1996 **Fecha de finalización:** 18/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 18** **Nombre de la asignatura/curso:** Compiladores II
Titulación universitaria: Máster en Ingeniería biomédica
Fecha de inicio: 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 20/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 19** **Nombre de la asignatura/curso:** SLAM: localización de robots y construcción simultánea de mapas
Titulación universitaria: Máster en Ingeniería de sistemas e informática
Fecha de inicio: 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 21/09/2008
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 20** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 21/09/2005 **Fecha de finalización:** 20/09/2006
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 21** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 21/09/2005 **Fecha de finalización:** 20/09/2006
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 22** **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
- 23** **Nombre de la asignatura/curso:** PRACTICAS EN EMPRESAS
Fecha de inicio: 21/09/2004 **Fecha de finalización:** 20/09/2005
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 24** **Nombre de la asignatura/curso:** PROYECTO FIN DE CARRERA
Fecha de inicio: 22/09/2000 **Fecha de finalización:** 21/09/2004
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 25** **Nombre de la asignatura/curso:** PRACTICAS EN EMPRESAS
Fecha de inicio: 22/09/2000 **Fecha de finalización:** 21/09/2003
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 26** **Nombre de la asignatura/curso:** VISION POR COMPUTADOR
Fecha de inicio: 22/09/2000 **Fecha de finalización:** 21/09/2001
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 27** **Nombre de la asignatura/curso:** Proyecto fin de carrera
Fecha de inicio: 22/09/1999 **Fecha de finalización:** 21/09/2000
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

- 28** **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas informáticos
Fecha de inicio: 22/09/1997 **Fecha de finalización:** 21/09/2000
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 29** **Nombre de la asignatura/curso:** FUNDAMENTOS DE INFORMATICA
Fecha de inicio: 22/09/1997 **Fecha de finalización:** 21/09/1999
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 30** **Nombre de la asignatura/curso:** PROYECTO FIN DE CARRERA
Fecha de inicio: 22/09/1995 **Fecha de finalización:** 21/09/1997
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 31** **Nombre de la asignatura/curso:** PROGRAMACION
Fecha de inicio: 01/10/1994 **Fecha de finalización:** 21/09/1996
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza
- 32** **Nombre de la asignatura/curso:** INFORMATICA
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:** Panoptic Scene Completion from Lidar points clouds in outdoors environments
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Valada , Abhinab
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Lorenzo Mur Labadía
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 03/11/2022
- 2** **Título del trabajo:** Seguimiento y segmentación de múltiples objetos con descriptores aprendidos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bescós Torcal, Berta
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Cay Delgado
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 17/12/2020
- 3** **Título del trabajo:** VISUAL SLAM IN DYNAMIC ENVIRONMENTS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Berta Bescós Torcal
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 18/11/2020
- 4** **Título del trabajo:** Estimación de la pose de una cámara monocular con robustez frente a objetos dinámicos.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bescós Torcal, Berta
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Víctor Sisqués Cortés

Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 08/10/2020

- 5 Título del trabajo:** Un espacio invariante a objetos dinámicos mediante el uso de CycleGANs
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bescós Torcal, Berta
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Laura Delfau Luesma
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 09/07/2020
- 6 Título del trabajo:** Optimización industrial Casa Luker
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Shoefs, Olivier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Edgar Debacker
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 15/01/2018
- 7 Título del trabajo:** Detección y eliminación de objetos dinámicos en imágenes RGB-D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Berta Bescós Torcal
Calificación obtenida: Matrícula de honor
Fecha de defensa: 14/12/2017
- 8 Título del trabajo:** Towards Lifelong SLAM: Robust Loop Closure Detection and Verification Over Time
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Yasir Latif
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 15/12/2014
- 9 Título del trabajo:** Radio Leashing of a Micro Air vehicle
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Darío Floreano
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Cristina Viñas Viñuales
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 05/07/2012
- 10 Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de reconocimiento visual para sistemas linux embebidos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: David Gascón Cabrejas
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Vega Sanchez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/03/2012



- 11** **Título del trabajo:** Optimización energética de la reserva de espacios en edificios empresariales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Ken Brown
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Mateo Burillo Carrera
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 06/03/2012
- 12** **Título del trabajo:** Efficient Simultaneous Localisation and Mapping in Large and Complex Environments
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Cesar Dario Cadena Lerma
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 03/11/2011
- 13** **Título del trabajo:** Divide and Conquer: EKF SLAM IN O(N).
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Lina María Paz Pérez
Calificación obtenida: Sobresaliente "Cum Laude"
Fecha de defensa: 04/11/2008
- 14** **Título del trabajo:** Underwater SLAM for Structured Using and Imaging Sonar
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Gerona **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Ribas Romagos
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 29/09/2008
- 15** **Título del trabajo:** IN-LINE COLOR CALIBRATION FOR AUTOMATIC SURFACE INSPECTION SYSTEMS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Maria Elvira Garcia Bernal
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 16/05/2007
- 16** **Título del trabajo:** DISEÑO DE UN PROTOCOLO DE ALMACENAMIENTO Y DISTRIBUCIÓN DE FICHEROS ORIENTADO A LA REDUCCIÓN DE COSTES DE PROVEEDORES DE ACCESO A INTERNET
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Raul Jimenez Contreras
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 18/12/2006
- 17** **Título del trabajo:** DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE UN MÓDULO DE TEST Y CARGA SOBRE LA BASE DE DATOS ISS A TRAVÉS DE LDAP
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Natalia Anadon Rodrigo
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 14/03/2006

- 18** **Título del trabajo:** Automated model acquisition using laser and vision.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: José María Martínez Montiel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diego Ortin Trasobares
Calificación obtenida: Sobresaliente "Cum Laude"
Fecha de defensa: 07/06/2005
- 19** **Título del trabajo:** SISTEMA DE VISION PARA ADQUISICION
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Mario Cascante Nasarre de Letosa
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 21/10/1998
- 20** **Título del trabajo:** INTEGRATION OF SYNTACTIC CONSTRAINTS WITHIN A SPEECH RECOGNITION SYSTEM
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ramon Arag-es Peleato
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 29/09/1998
- 21** **Título del trabajo:** MODEL OPTIMIZATION OF NEURAL NETWORKS FOR VISUAL POSTURE ESTIMATION
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Emilio Júlvez Bueno
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 29/09/1998
- 22** **Título del trabajo:** TELEOPERACION DE UN ROBOT MOVIL CON LASER DE LEISET BASADO EN X-WINDOWS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Sergio de Miguel Heredia
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 24/06/1998
- 23** **Título del trabajo:** TELEOPERACION DE UN ROBOT MOVIL CON VISION MONOCULAR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Cholíz Muniesa
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 24/06/1998
- 24** **Título del trabajo:** ESTUDIO E INVESTIGACION SOBRE LA TECNICA DE SLICING AMORFO PARA LA SIMPLIFICACION DE PROGRAMAS.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José Luis Edeso Moliner

Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 29/09/1997

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 Arnal; 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:** PID2019-108398GB-I00: Integración de modelos y datos para SLAM activo robusto en entornos altamente dinámicos
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Ángel Castellanos Gómez
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN
Fecha de inicio-fin: 01/06/2020 - 31/05/2024 **Duración:** 4 años
Cuantía total: 107.932 €
- 3 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 €

4 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 €

5 Nombre del proyecto: DPI2015-68905-P: EXPLORACIÓN ROBÓTICA ACTIVA EN ENTORNOS 3D DENSOS.

Ámbito geográfico: Nacional

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

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

Nº de investigadores/as: 2

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: 145.926 €

6 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 €

7 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 €

8 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 €

9 Nombre del proyecto: DPI2012-36070: SLAM.- SEMÁNTICO Y ACTIVO PARA SISTEMAS HETEROGÉNEOS EN APLICACIONES DE LARGA DURACIÓN

Ámbito geográfico: Nacional

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

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

Nº de investigadores/as: 11

Entidad/es financiadora/s:

FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

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

Duración: 3 años

Cuantía total: 154.440 €

10 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 €

11 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 €

12 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 €

- 13 Nombre del proyecto:** DPI2009-07130. VISION 3D ROBUSTA Y EN TIEMPO REAL. APLICACION A LA REALIDAD AUMENTADA EN CIRUGIA CON ENDOSCOPIA

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: 9

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

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

Duración: 3 años

Cuantía total: 233.530,01 €

- 14 Nombre del proyecto:** DPI2009-13710. SLAM ACTIVO MEDIANTE SENSORES COOPERATIVOS EN GRANDES ENTORNOS

Ámbito geográfico: Nacional

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

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

Nº de investigadores/as: 13

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: 286.769 €

- 15 Nombre del proyecto:** PET2008-0019 LOCALIZACIÓN A PARTIR DE CÁMARA ESTÉREO MÓVIL EN LA GARRA DE UN ROBOT

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: 5

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACIÓN

Fecha de inicio-fin: 01/10/2009 - 30/09/2011

Duración: 2 años

Cuantía total: 91.476 €

- 16 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 €



- 17** **Nombre del proyecto:** SUBV.NO SUJETA A CONV.2010. CONFERENCIA INTERNACIONAL ROBOTICS: SCIENCE AND SYSTEMS 2010
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Neira Parra
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
D.G.A.
Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 14/11/2010 **Duración:** 10 meses - 14 días
Cuantía total: 6.000 €
- 18** **Nombre del proyecto:** DPI2009-05923-E: ORGANIZACIÓN DE LA CONFERENCIA INTERNACIONAL ROBOTICS: SCIENCE AND SYSTEMS 2010 EN ZARAGOZA.
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Neira Parra
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION
Fecha de inicio-fin: 01/10/2009 - 30/09/2010 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 12.000 €
- 19** **Nombre del proyecto:** VI CONGRESOS 2009 (1). ROBOTICS: SCIENCE AND SYSTEMS, RSS 2010
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Neira Parra
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
VICERRECTORADO DE INVESTIGACIÓN. - CONGRESOS
Fecha de inicio-fin: 01/09/2009 - 31/08/2010 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 2.600 €
- 20** **Nombre del proyecto:** URUS- 045062 UBIQUITOUS NETWORKING ROBOTICS IN URBAN SETTINGS
Ámbito geográfico: Unión Europea
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s:
UNION EUROPEA
Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 30/11/2009 **Duración:** 1 año - 11 meses
Cuantía total: 198.038,14 €
- 21** **Nombre del proyecto:** URUS- 045062 UBIQUITOUS NETWORKING ROBOTICS IN URBAN SETTINGS
Ámbito geográfico: Unión Europea
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Enrique Montano Gella
Nº de investigadores/as: 11
Entidad/es financiadora/s:
UNION EUROPEA



Fecha de inicio-fin: 01/12/2006 - 30/11/2009
Cuantía total: 237.045,37 €

Duración: 3 años

22 Nombre del proyecto: FP6-045144. RAWSEEDS. ROBOTIC ADVANCEMENT THROUGH WEB-PUBLISHING OF SENSORIAL AND ELABORATED EXTENSIVE DATA SETS

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

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

Nº de investigadores/as: 9

Entidad/es financiadora/s:
UNION EUROPEA

Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 30/10/2009
Cuantía total: 41.850 €

Duración: 1 año - 9 meses - 30 días

23 Nombre del proyecto: DPI2006-13578. SISTEMAS PORTÁTILES DE LOCALIZACIÓN Y CONSTRUCCIÓN SIMULTÁNEA DE MAPAS DE ENTORNOS GRANDES Y COMPLEJOS

Ámbito geográfico: Nacional

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Neira Parra

Nº de investigadores/as: 12

Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA

Fecha de inicio-fin: 01/10/2006 - 30/09/2009
Cuantía total: 248.655 €

Duración: 3 años

24 Nombre del proyecto: FP6-045144. RAWSEEDS. ROBOTIC ADVANCEMENT THROUGH WEB-PUBLISHING OF SENSORIAL AND ELABORATED EXTENSIVE DATA SETS

Ámbito geográfico: Unión Europea

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:
UNION EUROPEA

Fecha de inicio-fin: 01/11/2006 - 30/04/2009
Cuantía total: 49.830 €

Duración: 2 años - 6 meses

25 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
Cuantía total: 6.000 €

Duración: 1 año

26 Nombre del proyecto: INF2007-TEC-17 SISTEMA MULTISENSORIAL PARA ROBOTS MOVILES EN ENTORNOS EXTERIORES

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

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Neira Parra
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
D.G.A./U.Z.

Fecha de inicio-fin: 29/06/2007 - 31/12/2007 **Duración:** 6 meses - 2 días
Cuantía total: 6.500 €

27 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 €

28 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 €

29 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 €

30 Nombre del proyecto: CONCURRENT MAPPING AND LOCALITATION: ALGORITHMS AND EXPERIMENTS.

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: 5

Entidad/es financiadora/s:

Mº AA.EE/EE.UU

Fecha de inicio-fin: 18/09/2000 - 18/09/2001 **Duración:** 1 año - 1 día

Cuantía total: 17.614,86 €

31 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 €

32 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 €

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

Nombre del proyecto: COFINANCIACIÓN TRACE - LOCALIZACIÓN PARA AGARRE EN ROBÓTICA MEDIANTE

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:

INFAIMÓN, S.L.

Fecha de inicio: 18/06/2009

Duración: 1 año

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Bescos B.; Campos C.; Tardos J.D.; Neira J. DynaSLAM II: Tightly-Coupled Multi-Object Tracking and SLAM. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 6 - 3, pp. 5191 - 5198. 2021. ISSN 2377-3766
DOI: 10.1109/LRA.2021.3068640
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 4.321 **Num. revistas en cat.:** 30
Posición de publicación: 11 **Categoría:** Artificial Intelligence
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 2.206 **Categoría:** Biomedical Engineering
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 2.206 **Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 2.206 **Categoría:** Control and Optimization
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 2.206 **Categoría:** Control and Systems Engineering
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 2.206 **Categoría:** Mechanical Engineering
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 2.206 **Categoría:** Engineering (miscellaneous)
Posición de publicación: 298 **Revista dentro del 25%:** Si
Num. revistas en cat.: 2.826 **Categoría:** Computer Science (miscellaneous)
Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 8.000 **Num. revistas en cat.:** 1.812 **Categoría:** Mathematics (miscellaneous)
Posición de publicación: 234 **Revista dentro del 25%:** Si
Num. revistas en cat.: 1.676 **Categoría:** Mathematics (miscellaneous)
Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE) **Revista dentro del 25%:** Si
Índice de impacto: 8.000 **Num. revistas en cat.:** 1.676 **Categoría:** Mathematics (miscellaneous)
Posición de publicación: 72 **Revista dentro del 25%:** Si
Num. revistas en cat.: 1.676 **Categoría:** Mathematics (miscellaneous)
Fuente de citas: WOS **Citas:** 60
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 77
- 2** Bescos, Berta; Cadena, C.; Neira, José. Empty cities: A dynamic-object-invariant space for visual SLAM. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 37 - 2, pp. 433 - 451. 2021. ISSN 1552-3098
DOI: 10.1109/TRO.2020.3031267

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 6.835

Posición de publicación: 7

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 3.458

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 3.458

Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE)

Índice de impacto: 14.200

Posición de publicación: 92

Fuente de impacto: SCOPUS (CITESCORE)

Índice de impacto: 14.200

Posición de publicación: 67

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 30

Categoría: Computer Science Applications

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Control and Systems Engineering

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Engineering (miscellaneous)

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 2.826

Categoría: Computer Science (miscellaneous)

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 1.812

Citas: 14

Citas: 16

- 3** Bescos, Berta; Neira, José; Siegart, Roland; Cadena, César. Empty cities: Image inpainting for a dynamic-object-invariant space. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 2019-May, pp. 5460 - 5466. 2019. ISSN 1050-4729

DOI: 10.1109/ICRA.2019.8794417

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 1.412

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Categoría: Artificial Intelligence

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Categoría: Control and Systems Engineering

Categoría: Software

Citas: 13

Citas: 12

- 4** Bescós, Berta; Fácil, José María; Civera, Javier; Neira, José. DynaSLAM: Tracking, Mapping and Inpainting in Dynamic Scenes. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS. 3 - 4, pp. 4076 - 4083. 2018. ISSN 2377-3766

DOI: 10.1109/LRA.2018.2860039

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 378

Citas: 511

- 5** Rodríguez-Arevalo, M.L.; Neira, J.; Castellanos, J.A. On the Importance of Uncertainty Representation in Active SLAM. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 34 - 3, pp. 829 - 834. 2018. ISSN 1552-3098

DOI: 10.1109/TRO.2018.2808902

Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 6.483
Posición de publicación: 2

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.987

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.987

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.987

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 26

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Computer Science Applications

Revista dentro del 25%: Si

Categoría: Control and Systems Engineering

Revista dentro del 25%: Si

Citas: 32

Citas: 34

- 6** Fermin-Leon, L.; Neira, J.; Castellanos, J.A. Incremental contour-based topological segmentation for robot exploration. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 17057690, pp. 2554 - 2561. 2017. ISSN 1050-4729

DOI: 10.1109/ICRA.2017.7989297

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 15

- 7** Latif, Y.; Huang, G.; Leonard, J.; Neira, J. Sparse optimization for robust and efficient loop closing. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 93, pp. 13 - 26. 2017. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2017.03.016

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.638

Posición de publicación: 9

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.638

Posición de publicación: 21

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.638

Posición de publicación: 36

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.711

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.711

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.711

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.711

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Num. revistas en cat.: 26

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 61

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Num. revistas en cat.: 132

Categoría: Computer Science Applications

Categoría: Control and Systems Engineering

Categoría: Mathematics (miscellaneous)

Categoría: Software

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de citas: WOS

Citas: 11

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 11

- 8** Cadena, C.; Carlone, L.; Carrillo, H.; Latif, Y.; Scaramuzza, D.; Neira, J.; Reid, I.; Leonard, J. J. Past, present, and future of simultaneous localization and mapping: Toward the robust-perception age. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 32 - 6, pp. 1309 - 1332. 2016. ISSN 1552-3098

DOI: 10.1109/TRO.2016.2624754

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Índice de impacto: 4.036

Revista dentro del 25%: Si

Posición de publicación: 4

Num. revistas en cat.: 25

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Índice de impacto: 1.700

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Computer Science Applications

Índice de impacto: 1.700

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Control and Systems Engineering

Índice de impacto: 1.700

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de citas: WOS

Citas: 1.715

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 2.199

- 9** Fermin-Leon, L.; Neira, J.; Castellanos, J. A. Path planning in graph SLAM using expected uncertainty. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 2016-November -, pp. 4594 - 4601. 2016. ISSN 2153-0858

DOI: 10.1109/IROS.2016.7759676

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 3

- 10** Neira, J.; Lee, D.; Hsu, D. Special Issue on the 2015 Robotics: Science & Systems Conference. INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS RESEARCH. 35 - 14, pp. 1679 - 1680. 2016. ISSN 0278-3649

DOI: 10.1177/0278364916684389

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Índice de impacto: 5.301

Revista dentro del 25%: Si

Posición de publicación: 2

Num. revistas en cat.: 25

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Applied Mathematics

Índice de impacto: 2.790

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Artificial Intelligence

Índice de impacto: 2.790

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Electrical and Electronic Engineering

Índice de impacto: 2.790

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Mechanical Engineering

Índice de impacto: 2.790

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Modeling and Simulation

Índice de impacto: 2.790

Revista dentro del 25%: Si

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Categoría: Software

Índice de impacto: 2.790

Revista dentro del 25%: Si

- 11** Carrillo, H.; Latif, Y.; Rodriguez-Arevalo, M.; Neira, J.; Castellanos, J. A. On the monotonicity of optimality criteria during exploration in active SLAM. IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 2015-June -, pp. 1476 - 1483. 2015. ISSN 2152-4092
DOI: 10.1109/ICRA.2015.7139384
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 24
- 12** Carrillo, H.; Latif, Y.; Neira, J.; Castellanos, J. A. Place categorization using sparse and redundant representations. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 4950 - 4957. 2014. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2014.6943266
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 10
- 13** Latif, Y.; Cadena, C.; Neira, J. Robust graph SLAM back-ends: A comparative analysis. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 2683 - 2690. 2014. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2014.6942929
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 28
- 14** Carrillo, H.; Latif, Y.; Neira, J.; Castellanos, J. A. Fast minimum uncertainty search on a graph map representation. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 2504 - 2511. 2012. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2012.6385927
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 17
- 15** Latif, Y.; Cadena, C.; Neira, J. Realizing, reversing, recovering: Incremental robust loop closing over time using the iRRR algorithm. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. pp. 4211 - 4217. 2012. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2012.6385879
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 22
- 16** Cadena, C.; Gálvez-López, D.; Tardós, J. D.; Neira, J. Robust place recognition with stereo sequences. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 28 - 4, pp. 871 - 885. 2012. ISSN 1552-3098
DOI: 10.1109/TRO.2012.2189497
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.571
Posición de publicación: 2
Fuente de citas: WOS **Citas:** 64
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 75
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 21

- 17** Cadena,C.; Mcdonald,J.; Leonard,J. J.; Neira,J.Place recognition using near and far visual information. IFAC PROCEEDINGS VOLUMES. 18, pp. 6822 - 6828. 2011. ISSN 1474-6670
DOI: 10.3182/20110828-6-IT-1002.03029
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 8
- 18** Cadena, C.; Gálvez-López, D.; Ramos, F.; Tardós, J.D.; Neira, J.Robust place recognition with stereo cameras. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 1, pp. 5182 - 5189. 2010. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2010.5650234
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 26
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 46
- 19** Cadena, C.; Neira, J.SLAM in O (log n) with the combined Kalman-information filter. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 58 - 11, pp. 1207 - 1219. 2010. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 7 **Num. revistas en cat.:** 17
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 **Citas:** 18
Fuente de citas: WOS **Citas:** 25
Fuente de citas: SCOPUS
- 20** Williams, B.; Cummins,M.; Neira,J.; Newman,P.; Reid,I.; Tardos,J.A Comparison of Loop Closing Techniques in Monocular SLAM. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 57 - 12, pp. 1188 - 1197. 2009. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.361
Posición de publicación: 7 **Num. revistas en cat.:** 16
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.361 **Num. revistas en cat.:** 59
Posición de publicación: 23
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 1.361 **Num. revistas en cat.:** 103
Posición de publicación: 50

Fuente de citas: WOS

Citas: 170

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 238

- 21** Estrada, C.; Neira, J.; Tardos, J.D. Finding good cycle constraints for large scale multi-robot SLAM. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 395 - 402. 2009. ISSN 1050-4729
DOI: 10.1109/ROBOT.2009.5152564
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 4
- 22** Neira, J.; Trinkle, J. Guest Editorial: Selected Papers from Robotics: Science and Systems 2008. AUTONOMOUS ROBOTS. 26 - 2-3, pp. 99 - 101. 2009. ISSN 0929-5593
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.235 **Num. revistas en cat.:** 16
Posición de publicación: 8
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 1.235 **Num. revistas en cat.:** 103
Posición de publicación: 59
- 23** Frese, U.; Neira, J. Inside Data Association. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 57 - 12, pp. 1155 - 1156. 2009. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.361 **Num. revistas en cat.:** 16
Posición de publicación: 7
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.361 **Num. revistas en cat.:** 59
Posición de publicación: 23
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Índice de impacto: 1.361 **Num. revistas en cat.:** 103
Posición de publicación: 50
- 24** Williams, B.; Cummins, M.; Neira, J.; Newman, P.; Reid, I.; Tardos, J. D. An image-to-map loop closing method for monocular SLAM. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 1, pp. 2053 - 2059. 2008. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2008.4650996
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 27
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 56

- 25** Paz, L. M.; Tardos, J. D.; Neira, J. Divide and Conquer: EKF SLAM in $O(n)$. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 24 - 5, pp. 1107 - 1120. 2008. ISSN 1552-3098
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.656
Posición de publicación: 4 **Num. revistas en cat.:** 14
Fuente de citas: WOS **Citas:** 111
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 168
- 26** Barrera, F. N.; del Alamo, M.; Mateu, M. G.; Neira, J. L. Envelope Lipids Regulate the in Vitro Assembly of the HIV-1 Capsid. BIOPHYSICAL JOURNAL. 94 - 2, pp. L8 - L10. 2008. ISSN 0006-3495
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - BIOPHYSICS
Índice de impacto: 4.683 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 9 **Num. revistas en cat.:** 69
Fuente de citas: WOS **Citas:** 9
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 9
- 27** Neira, J.; Davison, A. J.; Leonard, J. J. Guest Editorial - Special Issue on Visual SLAM. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 24 - 5, pp. 929 - 931. 2008. ISSN 1552-3098
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.656
Posición de publicación: 4 **Num. revistas en cat.:** 14
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 41
- 28** Paz, L. M.; Pinies, P.; Tardos, J. D.; Neira, J. Large-Scale 6-DOF SLAM with Stereo-in-Hand. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 24 - 5, pp. 946 - 957. 2008. ISSN 1552-3098
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.656
Posición de publicación: 4 **Num. revistas en cat.:** 14
Fuente de citas: WOS **Citas:** 156
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 211
- 29** Neira, J.; Davison, A. J.; Leonard, J. J. Special Issue on Visual SLAM. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 24 - 5, pp. 929 - 931. 2008. ISSN 1552-3098
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.656
Posición de publicación: 4 **Num. revistas en cat.:** 14
Fuente de citas: WOS **Citas:** 24
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 41

- 30** Ribas, D.; Ridao, P.; Tardos, J. D.; Neira, J. Underwater SLAM in Man-made Structured Environments. JOURNAL OF FIELD ROBOTICS. 25 - 11-12, pp. 898 - 921. 2008. ISSN 1556-4959
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.684 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 3 **Num. revistas en cat.:** 14
Fuente de citas: WOS **Citas:** 121
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 166
- 31** Paz, Lina María; Guivant, José; Tardós, Juan D.; Neira, José. Data Association in $O(n)$ for Divide and Conquer SLAM. ROBOTICS: SCIENCE AND SYSTEMS PROCEEDINGS. 3, pp. [8 pp.]. 2007. ISSN 2330-7668
Tipo de producción: Artículo científico
- 32** Paz, L. M.; Jensfelt, P.; Tardos, J. D.; Neira, J. EKF SLAM Updates in $O(n)$ with Divide and Conquer SLAM. PROCEEDINGS - IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION. pp. 1657 - 1663. 2007. ISSN 1050-4729
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 47
- 33** Ribas, D.; Ridao, P.; Neira, J.; Tardós, J. D. Line Extraction from Mechanically Scanned Imaging Sonar. LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. 4477, pp. 322 - 329. 2007. ISSN 0302-9743
DOI: 10.1007/978-3-540-72847-4_42
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 13
- 34** Clemente, Laura A.; Davison, Andrew J.; Reid, Ian D.; Neira, José; Tardós, Juan D. Mapping Large Loops with a Single Hand-Held Camera. ROBOTICS: SCIENCE AND SYSTEMS PROCEEDINGS. 2 - 1, 2007. ISSN 2330-7668
Tipo de producción: Artículo científico
- 35** Castellanos, J. A.; Martínez-Cantin, R.; Tardos, J. D.; Neira, J. Robocentric Map Joining: Improving the Consistency of EKF-SLAM. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 55 - 1, pp. 21 - 29. 2007. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 0.633
Posición de publicación: 7 **Num. revistas en cat.:** 13
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 0.633 **Num. revistas en cat.:** 50
Posición de publicación: 31 **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Num. revistas en cat.:** 92
Índice de impacto: 0.633 **Citas:** 137
Posición de publicación: 64 **Fuente de citas:** WOS **Citas:** 181
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 181

- 36** Ribas, D.; Ridao, P.; Tardos, J.D.; Neira, J. Underwater SLAM in a marina environment. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 1, pp. 1455 - 1460. 2007. ISSN 2153-0858
Tipo de producción: Artículo científico
- 37** Pinies, P.; Tardos, J.D.; Neira, J. Localization of avalanche victims using robocentric SLAM. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 1, pp. 3074 - 3079. 2006. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2006.282247
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 11
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 12
- 38** Ribas, D; Ridao, P; Neira, J; Tardos, J.D. SLAM using an Imaging Sonar for Partially Structured Underwater Environments. PROCEEDINGS OF THE ... IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS. 1, pp. 5040 - 5045. 2006. ISSN 2153-0858
DOI: 10.1109/IROS.2006.282532
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de citas: WOS **Citas:** 47
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 82
- 39** Estrada, Carlos; Neira, Jose; Tardos, Juan D. Hierarchical SLAM: Real-time accurate mapping of large environments. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS. 21, pp. 588 - 596. 2005. ISSN 1552-3098
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.486 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 1 **Num. revistas en cat.:** 11
Fuente de citas: WOS **Citas:** 224
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 296
- 40** Tardos, Juan D.; Neira, Jose; Newman, Paul M.; Leonard, John J. Robust mapping and localization in indoor environments using sonar data. INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS RESEARCH. 21 - 4, pp. 311 - 330. 2002. ISSN 0278-3649
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 0.614 **Num. revistas en cat.:** 12
Posición de publicación: 5 **Citas:** 328
Fuente de citas: WOS **Citas:** 432
Fuente de citas: SCOPUS
- 41** Neira, Jose; Tardos, Juan D. Data association in stochastic mapping using the joint compatibility test. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 17 - 6, pp. 890 - 897. 2001. ISSN 1042-296X
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.375 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 1 **Num. revistas en cat.:** 12

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.375

Posición de publicación: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.375

Posición de publicación: 30

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 45

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 197

Citas: 475

Citas: 620

- 42** Castellanos, J.A.; Neira, J.; Tardos, J.D. Multisensor fusion for simultaneous localization and map building. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 17 - 6, pp. 908 - 914. 2001. ISSN 1042-296X

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.375

Posición de publicación: 1

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.375

Posición de publicación: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.375

Posición de publicación: 30

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 12

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 45

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 197

Citas: 132

Citas: 165

- 43** J. A. Castellanos; J. M. M. Montiel; J. Neira; J. D. Tardós. Sensor influence in the performance of simultaneous mobile robot localization and map building. LECTURE NOTES IN CONTROL AND INFORMATION SCIENCES. 250, pp. 287 - 296. 2000. ISSN 0170-8643

DOI: 10.1007/BFb0119407

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.245

Posición de publicación: 31

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.245

Posición de publicación: 53

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 44

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS

Num. revistas en cat.: 65

- 44** Neira, J.; Tardos, J. D.; Horn, J.; Schmidt, G. Fusing range and intensity images for mobile robot localization. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 15 - 1, pp. 76 - 84. 1999. ISSN 1042-296X

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Índice de impacto: 0.984
Posición de publicación: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.984
Posición de publicación: 49

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 48

Categoría: Science Edition - ENGINEERING,
ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 203

Citas: 52

Citas: 81

- 45** Castellanos, J. A.; Montiel, J. M. M.; Neira, J.; Tardos, J. D. The SPmap: A probabilistic framework for simultaneous localization and map building. IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION. 15 - 5, pp. 948 - 952. 1999. ISSN 1042-296X

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.984

Posición de publicación: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.984

Posición de publicación: 49

Fuente de citas: SCOPUS

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 48

Categoría: Science Edition - ENGINEERING,
ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 203

Citas: 249

Otros méritos

Períodos de actividad investigadora

- 1** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2018
- 2** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2012
- 3** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2006
- 4** **Nº de tramos reconocidos:** 1
Entidad acreditante: CNEAI
Fecha de obtención: 01/01/2001