

CURRICULUM VITAE

MODELO NORMALIZADO

Número de hojas que contiene:

103

Nombre y Apellidos:

JOAQUIN BALLESTEROS GOMEZ

Documento de Identificación.:

D.N.I. ☒

C.I.F. ☐

N.I.E. ☐

Otros ☐

Nº de Identificación:

30968639J

Fecha:

24/10/2022

1. MÉRITOS OBLIGATORIOS

Identificación de las aportaciones más relevantes a juicio del solicitante, que deberá presentar evidencias de impacto significativo, así como su vinculación a proyectos de investigación y sus resultados.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Este es un trabajo de la etapa predoctoral. En este trabajo usé POMDPs para la planificación con cuadopters. Se redujo el espacio de búsqueda usando métricas para unir belief similares y poder explorar más lejos o en menos tiempo el espacio de búsqueda. El trabajo se centró en general el algoritmo y el componente que luego se integró en el testbed de Catec para su validación.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Joaquín Ballesteros; Luis Merino; Miguel Ángel Trujillo; Antidio Viguria; Aníbal Ollero

Nº DE AUTORES:

5

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Improving the efficiency of online POMDPs by using belief similarity measures

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

10.1109/ICRA.2013.6630813

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2013

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO: 2013

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 9

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating clase 2.
Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

En este trabajo se desarrollo un CFS que monitorizaba algunos parámetros del paso en andadores. Se partió de un andador inteligente desarrollado por la UPC. Se desarrollo el filtrado, y se implementó y validó un algoritmo que analizaba parámetros del paso online partiendo de las lecturas de los sensores. Este CFS fue validado por la unidad de rehabilitación del hospital regional de Málaga.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Cristina Urdiales; Antonio B. Martinez; Marina Tirado

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Gait analysis for challenged users based on a rollator equipped with force sensors

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/IROS.2015.7354169>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2015

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

2015

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 13

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating Clase 2.
Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Tomando como base la monitorización, introduje aprendizaje supervisado para estimar la condición de la persona. Para ello, se realizaron múltiples pruebas en el hospital y se recolectaron evaluaciones manuales por parte de terapeutas sobre la condición de la persona. Este fue el primer trabajo centrado en este aspecto.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Cristina Urdiales; Antonio B Martinez; Marina Tirado

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Online estimation of rollator user condition using spatiotemporal gait parameters

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/IROS.2016.7759491>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2016

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:

9

OTROS INDICIOS:

GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating clase 2.
Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Este trabajo surgió tras la colaboración con Jaap en el VU research Institute. Uno de los problemas que nos enfrentamos en la monitorización fueron los pacientes neurológicos, que suelen descargar poco peso en el andador. Para validar error de las medidas, se colaboró con Jaap y algunos pacientes que tenían en estudios en otros proyectos para analizar las diferencias entre su plataforma (cuyo error era mínimo) y la nuestra. Fue un trabajo complejo ya que hubo que sincronizar temporalmente ambas plataformas y obtener de la gran cantidad de datos que proporcionaba su sistema la información necesaria para comparar con el nuestro.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

JOAQUIN BALLESTEROS; CRISTINA URDIALES; ANTONIO B. MARTINEZ; JAAP H. VAN DIEEN

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

ON GAIT ANALYSIS ESTIMATION ERRORS USING FORCE SENSORS ON A SMART ROLLATOR

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

SENSORS

VOLUMEN (*)

16

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

MULTIDISCIPLINARY DIGITAL PUBLISHING INSTITUTE

DOI

10.3390/s16111896

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2016

ISSN

1424-8220

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	2.677
C) AÑO:	2016
D) CATEGORÍA:	INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	10 DE: 58
F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	1
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	15
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Este fue un trabajo complejo, debido a la distancia con el dominio que se trataba. En él, había que buscar en los datos de espectrometría de masas (una aritmética modular que tiene un error relativo constante en todo su rango). Mi trabajo consistió en definir las reglas para buscar compuestos en este espacio de búsqueda, y automatizar todo el proceso.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

ANA BALLESTEROS-GOMEZ; JOAQUIN BALLESTEROS; XAVIER ORTIZ; WILLEM JONKER; RICK HELMUS; KARL J JOBST; JOHN PARSONS; ERIC J REINER

Nº DE AUTORES:

8

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

IDENTIFICATION OF NOVEL BROMINATED COMPOUNDS IN FLAME RETARDED PLASTICS CONTAINING TBBPA BY COMBINING ISOTOPE PATTERN AND MASS DEFECT CLUSTER ANALYSIS

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

ENVIRONMENTAL SCIENCE & TECHNOLOGY

VOLUMEN (*)

51

PÁGINAS

Desde: 1518

Hasta: 1526

EDITORIAL

AMERICAN CHEMICAL SOCIETY

DOI

<https://doi.org/10.1021/acs.est.6b03294>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2017

ISSN

0013-936X

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO: 6.653

C) AÑO: 2017

D) CATEGORÍA: ENGINEERING, ENVIRONMENTAL

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 4 DE: 50

F) TERCIL: T1

G) CUARTIL: 1

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 23

OTROS INDICIOS:

Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Esta publicación es una continuación del trabajo preliminar que se realizó en la conferencia de IROS 2016. En este trabajo amplíe y mejoré notablemente el aprendizaje supervisado que se realiza y por consiguiente, los resultados que se obtienen.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

JOAQUIN BALLESTEROS; CRISTINA URDIALES; ANTONIO B. MARTINEZ; MARINA TIRADO REYES

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

AUTOMATIC ASSESSMENT OF A ROLLATOR-USER'S CONDITION DURING REHABILITATION USING THE I-WALKER PLATFORM

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

IEEE TRANSACTIONS ON NEURAL SYSTEMS AND REHABILITATION ENGINEERING

VOLUMEN (*)

25

PÁGINAS

Desde: 2009

Hasta: 2017

EDITORIAL

IEEE

DOI

10.1109/TNSRE.2017.2698005

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2017

ISSN

1534-4320

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	4.41
C) AÑO:	2017
D) CATEGORÍA:	ENGINEERING, BIOMEDICAL
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	11 DE: 78
F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	1
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	23
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

En este trabajo se solventó un problema grave que tenía la asistencia en andadores, el hacer la asistencia más natural y humana. Para ello se analizó como se mueven los humanos y se generó un algoritmo de navegación que los imitaba. Mi contribución a este trabajo ha sido el de realizar el aprendizaje no supervisado, generar los datos para aprender e integrar la solución en Robot Operating System (ROS).

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS**AUTORES:**

JOAQUIN BALLESTEROS; CRISTINA URDIALES; ANTONIO B. MARTINEZ VELASCO; GONZALO RAMOS-JIMENEZ

Nº DE AUTORES:

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

4

1

TÍTULO (*)

A BIOMIMETICAL DYNAMIC WINDOW APPROACH TO NAVIGATION FOR COLLABORATIVE CONTROL

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

IEEE TRANSACTIONS ON HUMAN-MACHINE SYSTEMS

VOLUMEN (*)

99

PÁGINAS

Desde: 1

Hasta: 11

EDITORIAL

IEEE

DOI

<https://doi.org/10.1109/THMS.2017.2700633>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2017

ISSN

2168-2305

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO: 2.563

C) AÑO: 2017

D) CATEGORÍA: COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 39 DE: 132

F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	2
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	23
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Para dar soporte hay que entender los efectos de la ayuda que se da. En este trabajo estudié la forma de predecir el riesgo de caída inminente cuándo se va a aplicar un movimiento conocido al andador. Este trabajo implicó el uso de aprendizaje supervisado para predecir el riesgo y de creación de modelos del movimiento con andadores para poder estimar dónde estaría el mismo en un futuro cercano cuando se aplicará un comando de movimiento.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Jose Manuel Peula; Antonio B. Martinez; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Automatic Fall Risk Assessment for Challenged Users Obtained from a Rollator Equipped with Force Sensors and a RGB-D Camera

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/IROS.2018.8594122>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2018

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 2

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating Clase 1.
Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

En este trabajo se presenta un sistema ciber físico (bastón) que analiza el movimiento del humano y detecta situaciones que requieren de atención. Mi contribución principal ha sido el de diseñar el mecanismo atencional y supervisar la validación de los resultados en centros de día.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Alberto Tudela; Juan Rafael Caro-Romero; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

A cane-based low cost sensor to implement attention mechanisms in telecare robots

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2019 International Conference on Robotics and Automation (ICRA)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/ICRA.2019.8794283>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2019

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 1

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating, clase 2.
Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

En este trabajo se investiga una metodología para la extracción de característica en señales EEG. Mi trabajo en este artículo ha sido en dos partes. Primero en el procesamiento de datos para acotar la dimensionalidad de la entrada, y luego, implementar la función de fitness para el algoritmo genético.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Leon, Miguel; Ballesteros, Joaquin; Tidare, Jonatan; Xiong, Ning; Astrand, Elaine

Nº DE AUTORES:

5

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

Feature selection of EEG oscillatory activity related to motor imagery using a hierarchical genetic algorithm

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2019 IEEE Congress on Evolutionary Computation (CEC)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:	Hasta:
--------	--------

EDITORIAL

--

DOI

https://doi.org/10.1109/CEC.2019.8789948

PAÍS DE PUBLICACIÓN

--

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2019

ISSN

--

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 10

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating clase 2.
Citas consultadas en google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

En este trabajo se ha creado un sistema ciberfísico para monitorizar la carga de un usuario que usa bastón en su día a día. Mi contribución ha sido la de crear el sistema ciberfísico, analizar y crear los predictores haciendo uso de aprendizaje supervisado. Es un trabajo que realicé mientras estaba trabajando en Suecia y que validaron los compañeros en varios centros de día en Andalucía. Se decidió realizar la validación en Andalucía porque los tiempos de respuesta del comité ético eran reducidos comparados con los que había en Västerås.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Alberto Tudela; Juan Rafael Caro-Romero; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Weight-Bearing Estimation for Cane Users by Using Onboard Sensors

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Sensors

VOLUMEN (*)

19

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.3390/s19030509>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2019

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	3.275
C) AÑO:	2019
D) CATEGORÍA:	ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	76 DE: 266
F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	2
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	15
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐ papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Trabajo en el que se diseña un sistema que se autoadapta para proporcionar mejores servicios a la persona. En este aporte, he trabajado en la línea de productos de software dinámico y en la aplicación de lógica difusa para gestionar las políticas dinámicas de autoadaptación

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Ballesteros, Joaquin; Ayala, Inmaculada; Caro-Romero, Juan Rafael; Amor, Mercedes; Fuentes, Lidia

Nº DE AUTORES:

5

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Evolving dynamic self-adaptation policies of mhealth systems for long-term monitoring

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Journal of Biomedical Informatics

VOLUMEN (*)

108

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1016/j.jbi.2020.103494>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2020

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO: 6.317

C) AÑO: 2020

D) CATEGORÍA: COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 13 DE: 111

F) TERCIL: T1

G) CUARTIL: 1

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 6

OTROS INDICIOS: Número de citas obtenidas de google scholar.

INFORMACIÓN ADICIONALPdf. Adjunto ☒Documento en ☐
papel**COMENTARIOS AL MÉRITO**

Trabajo centrado en monitorizar las fuerzas que ejerce un humano en una garra que lo sujeta. El objetivo es poder conocer la resistencia del humano a la colaboración. He trabajado en la parte de validación (montando el sistema para medir el ground truth y sincronizando ambos sistemas), y me he encargado del aprendizaje supervisado para estimar las fuerzas que ejerce el humano, que es parte mas novedosa de la contribución (el poder aplicarlo en este ámbito con resultados buenos). Gran parte del trabajo ha sido el generar las entradas para aprender, dado la garra es muy básica, se ha tenido que incluir la componente temporal.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS**AUTORES:**

Joaquin Ballesteros; Francisco Pastor; Jesús M Gómez-de-Gabriel; Juan M Gandarias; Alfonso J García-Cerezo; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

6

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Proprioceptive Estimation of Forces Using Underactuated Fingers for Robot-Initiated pHRI

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Sensors

VOLUMEN (*)

20

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL**DOI**

<https://doi.org/10.3390/s20102863>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA: ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 82 DE: 273

F) TERCIL: T2

G) CUARTIL: 2

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 3

OTROS INDICIOS:

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

En este trabajo he realizado, partiendo de una serie de parámetros, la selección de los mismos y la aplicación de aprendizaje supervisado para estimar la probabilidad de rotura de ligamento cruzado. Parte de la dificultad de este trabajo se ha centrado en la necesidad de encontrar modelos de predicción que fueran interpretables. Los resultados han sido muy buenos, y se está utilizando el modelo en trauma en el hospital regional de Málaga para alertar al paciente de su posible futuro.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Iskandar Tamimi; Joaquin Ballesteros; Almudena Perez Lara; Jimmy Tat; Motaz Alaqueel; Justin Schupbach; Yousef Marwan; Cristina Urdiales; Jesus Manuel Gomez-de-Gabriel; Mark Burman; Paul Andre Martineau

Nº DE AUTORES:

11

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

A Prediction Model for Primary Anterior Cruciate Ligament Injury Using Artificial Intelligence

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Orthopaedic Journal of Sports Medicine

VOLUMEN (*)

9

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

SAGE Publications Sage CA: Los Angeles, CA

DOI

<https://doi.org/10.1177/232596712111027543>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2021

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

3.401

C) AÑO:

2021

D) CATEGORÍA:

Sport Sciences

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	37	DE: 87
F) TERCIL:	T2	
G) CUARTIL:	2	
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:		
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	1	
OTROS INDICIOS:		

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐ papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

En este trabajo he establecido los criterios de búsqueda, he revisado parte de los trabajos y he colaborado en la ontología. Este trabajo abarca los sistemas ciberfísicos (andadores) que han sido publicado en revistas y congresos de prestigio en los últimos años. Se ha desglosado por un lado la parte hardware, sus interfaces y parámetros que se obtienen, y por otro lado, se han analizado y categorizado la forma, desde la perspectiva del software, de interaccionar entre ambos agentes, el humano y la máquina. Este trabajo se ha realizado como parte de la tesis de la estudiante Gabriela Verdezoto que codirigo.

PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Gabriela Verdezoto; Joaquin Ballesteros; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

3

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

Smart Rollators Aid Devices: Current Trends and Challenges

CLAVE (*)

Artículo de revisión

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

IEEE Transactions on Human-Machine Systems

VOLUMEN (*)

-

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/THMS.2022.3202558>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2022

ISSN

2168-2291

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO: 4.124

C) AÑO: 2022

D) CATEGORÍA: COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 60 DE: 144

F) TERCIL: T2

G) CUARTIL: 2

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 0

OTROS INDICIOS: Artículo recién publicado.

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

TITULACIÓN UNIVERSITARIA

CICLO (*)

Diplomatura

NOMBRE DE LA TITULACIÓN (*)

Ingeniero en informática

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2,011

EN CASO DE TITULACIONES EXTRANJERAS

Título Homologado: SÍ ☐

Fecha Homologación:

NO ☒

NOTA MEDIA DEL EXPEDIENTE

1.96

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en
papel ☐

COMENTARIOS AL MÉRITO

TITULACIÓN UNIVERSITARIA

CICLO (*)

Master

NOMBRE DE LA TITULACIÓN (*)

Máster Universitario en Ingeniería del Software e Inteligencia Artificial

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2,014

EN CASO DE TITULACIONES EXTRANJERAS

Título Homologado: SÍ <input type="checkbox"/>	Fecha Homologación: <input type="text"/>	NO <input checked="" type="checkbox"/>
--	--	--

NOTA MEDIA DEL EXPEDIENTE

9.41

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

<input type="text"/>

TESIS DOCTORAL

PROGRAMA DE DOCTORADO (*)

Ingeniería Telecomunicación (RD 99/2011)
--

DOCTORADO EUROPEO

<input type="text"/>	SI <input checked="" type="checkbox"/>	NO <input type="checkbox"/>
----------------------	--	-----------------------------

MENTIÓN DE CALIDAD DEL PROGRAMA

SÍ <input type="checkbox"/>	Fecha de la Mención: 22/09/2017	NO <input checked="" type="checkbox"/>
-----------------------------	---------------------------------	--

PREMIO EXTRAORDINARIO DE DOCTORADO

SÍ <input type="checkbox"/>	NO <input checked="" type="checkbox"/>
-----------------------------	--

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

FECHA (*)

22/09/2017

EN CASO DE TITULACIONES EXTRANJERAS

Título Homologado: SÍ <input type="checkbox"/>	Fecha Homologación: <input type="text"/>	NO <input checked="" type="checkbox"/>
--	--	--

DIRECTOR(ES) DE TESIS (*)

CRISTINA URDIALES GARCIA

TÍTULO DE LA TESIS (*)

NAVIGATION SYSTEM USING PASSIVE COLLABORATIVE CONTROL ADAPTED TO USER PROFILE FOR A ROLLATOR DEVICE

CALIFICACIÓN (*)

SOBRESALIENTE CUM LAUDE

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Juan de la cierva formación (FJC2019-042573). Cuatro meses y medio de disfrute de la beca, tras esto, se firmó la ayudantía que permitía estabilización.

BECAS, AYUDAS Y CONTRATOS

TIPO (*)

PREDOCTORAL ☐

POSTDOCTORAL ☒

FINALIDAD (*)

Juan de la Cierva-formación (FJC2019-042573-I). Investigación en autoadaptación en sistemas mHealth.

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

Ministerio de ciencia e innovación.

DURACIÓN

Desde: 01/01/2021

Hasta: 13/05/2021

Nº total de meses: 4.39

INSTITUCIÓN (*)

Universidad de Malaga

CENTRO (*)

E.T.S.I Informática

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Beca en la que comencé a investigar antes de comenzar el doctorado. En ella trabajé principalmente con procesos marcovianos para su uso en planificación con incertidumbre. El disfrute real de la beca fueron los primeros 6 meses, tras esto estuve de baja por lesiones múltiples en un accidente de tráfico, al considerarse un accidente de trabajo costa el periodo completo hasta que obtuve el alta y rechacé la beca para formarme con la FPI.

BECAS, AYUDAS Y CONTRATOS

TIPO (*)

PREDOCTORAL ☒

POSTDOCTORAL ☐

FINALIDAD (*)

Beca asociada a un proyecto europeo para el desarrollo de planificadores que tuvieran en cuenta la incertidumbre haciendo uso de PODMP. Proyecto ESTIMATION AND CONTROL FOR SAFE WIRELESS HIGH MOBILITY COOPERATIVE INDUSTRIAL SYSTEMS, <https://cordis.europa.eu/project/id/288082/es>

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

Fundación de Investigación de la Universidad de Sevilla

DURACIÓN

Desde: 01/10/2011

Hasta: 30/04/2013

Nº total de meses: 18.97

INSTITUCIÓN (*)

Universidad de Sevilla

CENTRO (*)

Escuela Técnica Superior de Ingeniería

INFORMACIÓN ADICIONAL

Pdf. Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

COMENTARIOS AL MÉRITO

Beca con la que he realizado el doctorado en andadores inteligentes.

BECAS, AYUDAS Y CONTRATOS

TIPO (*)

PREDOCTORAL ☒

POSTDOCTORAL ☐

FINALIDAD (*)

BECA FPI (BES-2012-053466) ORIENTADA A LA INVESTIGACION EN COMO REALIZAR LA PERSONALIZACION DE LA AYUDA A PERSONAS QUE USAN ANDADORES INTELIGENTES.

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

MINECO

DURACIÓN

Desde: 01/06/2013

Hasta: 31/05/2017

Nº total de meses: 47.97

INSTITUCIÓN (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

CENTRO (*)

E.T.S. INGENIERIA DE TELECOMUNICACION

DOCENCIA

Identificación de las aportaciones más relevantes a juicio del solicitante

Mi mayor contribución en docencia es enseñar a trabajar correctamente en la parte software a los estudiantes de robótica o afines, y a aprender a perder el miedo y desarrollar software para la parte "física" a los estudiantes de ciencias de la computación. Estas contribuciones se han ido realizando en las tres universidades en las que he impartido docencia hasta el momento: Universidad de Málaga, 584,7 horas, de las que 90 son a nivel de máster (del año 2022/2023 sólo se han contabilizado 36 horas en este cálculo, estas son las que se han impartido hasta el momento de esta solicitud (se puede consultar el calendario en <https://www.uma.es/etsi-informatica/info/73256/calendarios-de-grado/>, este año hemos comenzado el 13 de septiembre)); EFREI School en París, 97 horas (100% en máster); Mälardalen University, 90 horas (100% en máster). Como resumen de horas, se han impartido en tres universidades diferentes 277 horas en máster, y 472.7 a nivel de grado en la Universidad de Málaga.

INVESTIGACIÓN

Identificación de las cuatro aportaciones más relevantes

Mi investigación tiene un objetivo, mejorar la calidad de vida de las personas con problemas de movilidad, por este motivo colaboré activamente con hospitales, residencias de ancianos y centros de día. Con este objetivo en mente, centro mis investigaciones en el desarrollo de sistemas ciber-físicos (CFS), andadores y bastones en concreto, que permitan dar soporte o monitorizar el estado o evolución del usuario. Hay dos pilares grandes que se necesitan para ello: el control compartido (cómo interacciona y colabora el humano y la máquina para conseguir las metas), y la autoadaptación, para optimizar los recursos de los que se dispone y poder mejorar la atención que se da y el período en el que se da. El primer gran avance en mi carrera investigadora fue cuando desarrollé y validé un CFS que permitía procesar datos de sensores para estimar parámetros de la marcha, y con ellos hacer un predictor de una escala clínica que es de gran valor en la evaluación del estado del paciente (Ballesteros, Joaquin, et al. "Automatic assessment of a rollator-user's condition during rehabilitation using the i-Walker platform." IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering 25.11 (2017): 2009-2017). Este sistema fue validado en colaboración con el Hospital Regional de Málaga con 19 usuarios con problemas neurológicos, siendo los resultados positivos y bien recibidos por el personal de rehabilitación. Otro aporte que considero de especial relevancia fue como se solventó el problema del movimiento que sugiere el CFS para ayudar a la persona que usa andador. Los algoritmos de navegación que buscan el camino mínimo sugieren caminos que difieren notablemente del que seguiría un humano. Para solventar este problema, se usó aprendizaje no supervisado para imitar el comportamiento humano y reducir las discrepancias (Ballesteros, Joaquin, et al. "A biomimetical dynamic window approach to navigation for collaborative control." IEEE Transactions on human-machine systems 47.6 (2017): 1123-1133.). La cantidad de datos y su procesamiento fue complejo, y requirió bastante tiempo, se usaron datos de 41 usuarios, 30 en el Hospital Regional de Málaga y 11 en la Fundación Santa Lucía en Roma. El tercer aporte que considero relevante es el relacionado con la autoadaptación, el paciente evoluciona en el tiempo, a la vez que sus necesidades. En este aporte se ha trabajado con una línea de productos de software dinámico para automatizar la personalización haciendo uso de lógica difusa para gestionar las políticas dinámicas de autoadaptación (Ballesteros, Joaquin, et al. "Evolving dynamic self-adaptation policies of mhealth systems for long-term monitoring." Journal of Biomedical Informatics 108 (2020): 103494). En este caso, se probó en varias sesiones con un usuario para validar si las políticas de autoadaptación se realizaban correctamente. Por último, dada la experiencia adquirida en los últimos años, se han analizado los avances en andadores inteligentes junto a mi estudiante de doctorado (Gabriela Verdezoto), se ha propuesto a la comunidad científica cómo categorizar la investigación de andadores inteligentes en una ontología, y se han descrito cuáles son los retos actuales en estos CFS en un artículo de revisión, describiendo las soluciones y limitaciones actuales desde la perspectiva de la interacción persona máquina, en los algoritmos de control de la plataforma, y en las soluciones software existentes para perfilar los usuarios con el objetivo de personalizar su asistencia (Verdezoto, et al. "Smart Rollators Aid Devices: Current Trends and Challenges." IEEE Transactions on human-machine

systems(2022)) . Aunque mi investigación tiene un objetivo claro, la experiencia adquirida me ha permitido colaborar con otros equipos y aplicar técnicas de aprendizaje o minado de datos en otras áreas, aunque no considero que sea mis aportaciones más notables, si considero que han aportado retos diferentes a mi carrera investigadora.

2. MÉRITOS COMPLEMENTARIOS

INVESTIGACIÓN

Identificación de los méritos complementarios aportados, de acuerdo con los criterios de evaluación, indicando los apartados del CV en el que están consignados

Se aportan más de 5 años de experiencia en proyectos nacionales, y más de 3 en internacionales. También se adjuntan los más de 10 congresos en los que se ha participado en la última década.

DOCENCIA

Identificación de los méritos complementarios aportados, de acuerdo con los criterios de evaluación, indicando los apartados del CV en el que están consignados

Se han dirigido en total 6 trabajos avanzados, caben destacar los dos TFM realizados en Suecia que son publicaciones en abierto. También se ha colaborado en el PIE "Sistemas de aprendizaje electrónico móvil (m-learning) mediante gamificación para fomentar la competitividad y motivación del alumnado en la adquisición de competencias"

3. MÉRITOS ESPECÍFICOS PARA CU

INVESTIGACIÓN

Identificación de los méritos específicos aportados, de acuerdo con los criterios de evaluación, indicando los apartados de CV en el que están consignados

DOCENCIA

Identificación de los méritos específicos aportados, de acuerdo con los criterios de evaluación, indicando los apartados de CV en el que están consignados

4 ACTIVIDAD INVESTIGADORA

4.A. CALIDAD Y DIFUSIÓN DE RESULTADOS DE LA ACTIVIDAD INVESTIGADORA

4.A.1. PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS

AUTORES:

Joaquín Ballesteros; Luis Merino; Miguel Ángel Trujillo; Antidio Viguria; Aníbal Ollero

Nº DE AUTORES:

5

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Improving the efficiency of online POMDPs by using belief similarity measures

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

10.1109/ICRA.2013.6630813

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2013

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	
C) AÑO:	2013
D) CATEGORÍA:	
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	
F) TERCIL:	
G) CUARTIL:	
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	9
OTROS INDICIOS:	GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating clase 2. Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Cristina Urdiales; Antonio B. Martinez; Marina Tirado

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Gait analysis for challenged users based on a rollator equipped with force sensors

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/IROS.2015.7354169>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2015

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO: 2015

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 13

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating Clase 2.
Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Cristina Urdiales; Antonio B Martinez; Marina Tirado

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Online estimation of rollator user condition using spatiotemporal gait parameters

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/IROS.2016.7759491>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2016

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:

9

OTROS INDICIOS:

GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating clase 2.
Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

JOAQUIN BALLESTEROS; CRISTINA URDIALES; ANTONIO B. MARTINEZ; JAAP H. VAN DIEEN

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

ON GAIT ANALYSIS ESTIMATION ERRORS USING FORCE SENSORS ON A SMART ROLLATOR

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

SENSORS

VOLUMEN (*)

16

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

MULTIDISCIPLINARY DIGITAL PUBLISHING INSTITUTE

DOI

10.3390/s16111896

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2016

ISSN

1424-8220

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	2.677
C) AÑO:	2016
D) CATEGORÍA:	INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	10 DE: 58
F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	1
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	15
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

ANA BALLESTEROS-GOMEZ; JOAQUIN BALLESTEROS; XAVIER ORTIZ; WILLEM JONKER; RICK HELMUS; KARL J JOBST; JOHN PARSONS; ERIC J REINER

Nº DE AUTORES:

8

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

IDENTIFICATION OF NOVEL BROMINATED COMPOUNDS IN FLAME RETARDED PLASTICS CONTAINING TBBPA BY COMBINING ISOTOPE PATTERN AND MASS DEFECT CLUSTER ANALYSIS

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

ENVIRONMENTAL SCIENCE & TECHNOLOGY

VOLUMEN (*)

51

PÁGINAS

Desde: 1518

Hasta: 1526

EDITORIAL

AMERICAN CHEMICAL SOCIETY

DOI

<https://doi.org/10.1021/acs.est.6b03294>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2017

ISSN

0013-936X

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	6.653
C) AÑO:	2017
D) CATEGORÍA:	ENGINEERING, ENVIRONMENTAL
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	4 DE: 50
F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	1
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	23
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

JOAQUIN BALLESTEROS; CRISTINA URDIALES; ANTONIO B. MARTINEZ; MARINA TIRADO REYES

Nº DE AUTORES:

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

4

1

TÍTULO (*)

AUTOMATIC ASSESSMENT OF A ROLLATOR-USER'S CONDITION DURING REHABILITATION USING THE I-WALKER PLATFORM

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

IEEE TRANSACTIONS ON NEURAL SYSTEMS AND REHABILITATION ENGINEERING

VOLUMEN (*)

25

PÁGINAS

Desde: 2009

Hasta: 2017

EDITORIAL

IEEE

DOI

10.1109/TNSRE.2017.2698005

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2017

ISSN

1534-4320

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO: 4.41

C) AÑO: 2017

D) CATEGORÍA: ENGINEERING, BIOMEDICAL

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 11 DE: 78

F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	1
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	23
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

JOAQUIN BALLESTEROS; CRISTINA URDIALES; ANTONIO B. MARTINEZ VELASCO; GONZALO RAMOS-JIMENEZ

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

A BIOMIMETICAL DYNAMIC WINDOW APPROACH TO NAVIGATION FOR COLLABORATIVE CONTROL

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

IEEE TRANSACTIONS ON HUMAN-MACHINE SYSTEMS

VOLUMEN (*)

99

PÁGINAS

Desde: 1

Hasta: 11

EDITORIAL

IEEE

DOI

<https://doi.org/10.1109/THMS.2017.2700633>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

España

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2017

ISSN

2168-2305

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	2.563
C) AÑO:	2017
D) CATEGORÍA:	COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	39 DE: 132
F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	2
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	23
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Jose Manuel Peula; Antonio B. Martinez; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Automatic Fall Risk Assessment for Challenged Users Obtained from a Rollator Equipped with Force Sensors and a RGB-D Camera

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/IROS.2018.8594122>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2018

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:

2

OTROS INDICIOS:

GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating Clase 1.
Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Joaquín Ballesteros; Alberto Tudela; Juan Rafael Caro-Romero; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

4

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

A cane-based low cost sensor to implement attention mechanisms in telecare robots

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2019 International Conference on Robotics and Automation (ICRA)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/ICRA.2019.8794283>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2019

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 1

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating, clase 2.
Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Leon, Miguel; Ballesteros, Joaquin; Tidare, Jonatan; Xiong, Ning; Astrand, Elaine

Nº DE AUTORES:

5

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

Feature selection of EEG oscillatory activity related to motor imagery using a hierarchical genetic algorithm

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

2019 IEEE Congress on Evolutionary Computation (CEC)

VOLUMEN (*)

1

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/CEC.2019.8789948>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

F) TERCIL:

G) CUARTIL:

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 10

OTROS INDICIOS: GII-GRIN-SCIE (GGS) Conference Rating clase 2.
Citas consultadas en google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Nº DE AUTORES:

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

TÍTULO (*)

CLAVE (*)

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Sensors

VOLUMEN (*)

19

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.3390/s19030509>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2019

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO: 3.275

C) AÑO: 2019

D) CATEGORÍA: ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 76 DE: 266

F) TERCIL: T1

G) CUARTIL: 2

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 15

OTROS INDICIOS: Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Ballesteros, Joaquin; Ayala, Inmaculada; Caro-Romero, Juan Rafael; Amor, Mercedes; Fuentes, Lidia

Nº DE AUTORES:

5

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Evolving dynamic self-adaptation policies of mhealth systems for long-term monitoring

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Journal of Biomedical Informatics

VOLUMEN (*)

108

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1016/j.jbi.2020.103494>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2020

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:	6.317
C) AÑO:	2020
D) CATEGORÍA:	COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	13 DE: 111
F) TERCIL:	T1
G) CUARTIL:	1
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	6
OTROS INDICIOS:	Número de citas obtenidas de google scholar.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Joaquin Ballesteros; Francisco Pastor; Jesús M Gómez-de-Gabriel; Juan M Gandarias; Alfonso J García-Cerezo; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

6

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO (*)

Proprioceptive Estimation of Forces Using Underactuated Fingers for Robot-Initiated pHRI

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Sensors

VOLUMEN (*)

20

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.3390/s20102863>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2020

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO:

C) AÑO:

D) CATEGORÍA:

ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL
ÁREA:

82 DE: 273

F) TERCIL:

T2

G) CUARTIL:

2

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:

3

OTROS INDICIOS:

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Iskandar Tamimi; Joaquin Ballesteros; Almudena Perez Lara; Jimmy Tat; Motaz Alaqueel; Justin Schupbach; Yousef Marwan; Cristina Urdiales; Jesus Manuel Gomez-de-Gabriel; Mark Burman; Paul Andre Martineau

Nº DE AUTORES:

11

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

A Prediction Model for Primary Anterior Cruciate Ligament Injury Using Artificial Intelligence

CLAVE (*)

Artículo

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

Orthopaedic Journal of Sports Medicine

VOLUMEN (*)

9

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

SAGE Publications Sage CA: Los Angeles, CA

DOI

<https://doi.org/10.1177/23259671211027543>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2021

ISSN

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:

B) ÍNDICE DE IMPACTO: 3.401

C) AÑO: 2021

D) CATEGORÍA: Sport Sciences

E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA: 37 DE: 87

F) TERCIL: T2

G) CUARTIL: 2

H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:

I) NÚMERO DE CITAS TOTALES: 1

OTROS INDICIOS:

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

AUTORES:

Gabriela Verdezoto; Joaquin Ballesteros; Cristina Urdiales

Nº DE AUTORES:

3

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

2

TÍTULO (*)

Smart Rollators Aid Devices: Current Trends and Challenges

CLAVE (*)

Artículo de revisión

NOMBRE DE LA REVISTA (*)

IEEE Transactions on Human-Machine Systems

VOLUMEN (*)

-

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

EDITORIAL

DOI

<https://doi.org/10.1109/THMS.2022.3202558>

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN (*)

2022

ISSN

2168-2291

INDICIOS DE CALIDAD

A) BASE DE DATOS DE INDEXACIÓN:	
B) ÍNDICE DE IMPACTO:	4.124
C) AÑO:	2022
D) CATEGORÍA:	COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
E) POSICIÓN QUE OCUPA LA REVISTA EN EL ÁREA:	60 DE: 144
F) TERCIL:	T2
G) CUARTIL:	2
H) NÚMERO DE CITAS EN JCR:	
I) NÚMERO DE CITAS TOTALES:	0
OTROS INDICIOS:	Artículo recién publicado.

A=Artículo; R= Artículo de revisión; E=Editor; con independencia del soporte utilizado.

4.A.2. PUBLICACIONES CIENTÍFICAS NO INDEXADAS

4.A.3. LIBROS Y CAPÍTULOS DE LIBROS

AUTORES:

J. BALLESTEROS; A. BANDERA; J.P. BANDERA; R. MARFIL; A. ROMERO-GARCES; L.V. CALDERITA;

Nº DE AUTORES:

6

POSICIÓN QUE OCUPA EL SOLICITANTE ENTRE ELLOS:

1

TÍTULO DEL LIBRO (*)

XVII WORKSHOP OF PHYSICAL AGENTS BOOK OF PROCEEDINGS

TÍTULO DEL CAPÍTULO

CLAVE (*)

Editor

VOLUMEN

COLECCIÓN

PÁGINAS

Desde:	Hasta:
--------	--------

EDITORIAL

CIUDAD

PAÍS DE PUBLICACIÓN

AÑO DE PUBLICACIÓN

ISBN

INDICIOS DE CALIDAD

Nº de citas:
Reseñas en revistas científicas especializadas:
Traducciones a otras lenguas:
Otros (especificar):

L=Libro completo; CL=capítulo de libro; E=Editor; P=Prólogos, introducciones y anotaciones a textos de reconocido valor científico; con independencia del soporte utilizado.

4.A.4 CREACIONES ARTÍSTICAS PROFESIONALES

4.A.5. CONGRESOS

AUTORES (*)

Luis Merino; Joaquin Ballesteros; Noé Pérez-Higueras; Rafael Ramón Vigo; Javier Pérez-Lara; Fernando Caballero

TÍTULO

Robust person guidance by using online POMDPs

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

-

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN

Robust Person Guidance by Using Online POMDPs

VOLUMEN

PÁGINAS

Desde: Hasta:

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Madrid

FECHA DE CELEBRACIÓN:

FECHA INICIO (*)

28/11/2014

FECHA FIN (*)

29/11/2014

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Jose Manuel Peula; Joaquin Ballesteros; Cristina Urdiales; Francisco Sandoval

TÍTULO

14th International Work-Conference on Artificial Neural Networks

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

Universidad de Granada, Malaga y Catalunya

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

IWANN

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

0302-9743

TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN

Biomimetic Navigation Using CBR

VOLUMEN**PÁGINAS**

Desde: 632

Hasta: 643

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Cádiz, España

FECHA DE CELEBRACIÓN:**FECHA INICIO (*)**

14/06/2017

FECHA FIN (*)

16/06/2017

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Alberto Tudela; Joaquin Ballesteros; Antonio Bandera

TÍTULO

WORKSHOP OF PHYSICAL AGENTS

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

Universidad Carlos III de Madrid

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

WAF

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

3319998846

TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN

Design and Implementation of a Low Cost 3D Printed Adaptive Hand

VOLUMEN**PÁGINAS**

Desde:

Hasta:

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Madrid

FECHA DE CELEBRACIÓN:**FECHA INICIO (*)**

22/11/2018

FECHA FIN (*)

23/11/2018

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Inmaculada Ayala; Joaquin Ballesteros; Juan Rafael Caro-Romero; Mercedes Amor; Lidia Fuentes

TÍTULO

13th International Conference on Ubiquitous Computing and Ambient Intelligence UCAmI 2019

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

Universidad Castilla la Mancha (MAmI Research Lab)

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

UCAmI

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)**TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN**

Self-Adaptation of mHealth Devices: The Case of the Smart Cane Platform

VOLUMEN**PÁGINAS**

Desde:

Hasta:

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Toledo

FECHA DE CELEBRACIÓN:**FECHA INICIO (*)**

02/12/2019

FECHA FIN (*)

05/12/2019

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Juan Rafael Caro-Romero; Joaquin Ballesteros; Francisco Garcia-Lagos; Cristina Urdiales; Francisco Sandoval

TÍTULO

15th International Work-Conference on Artificial Neural Networks

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

Universidad de Granada, Malaga y Catalunya

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

IWANN

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

0302-9743

TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN

A Neural Network for Stance Phase detection in smart cane users

VOLUMEN**PÁGINAS**

Desde: 310

Hasta: 321

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Gran Canaria, España

FECHA DE CELEBRACIÓN:**FECHA INICIO (*)**

12/06/2019

FECHA FIN (*)

14/06/2019

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Joaquin Ballesteros; Lidia Fuentes

TÍTULO

25th ACM International Systems and Software Product Line Conference

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

King's College London

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

SPLC

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)**TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN**

Transfer learning for multiobjective optimization algorithms supporting dynamic software product lines

VOLUMEN**PÁGINAS**

Desde:

Hasta:

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

online

FECHA DE CELEBRACIÓN:**FECHA INICIO (*)**

06/09/2021

FECHA FIN (*)

11/09/2021

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Miguel Camelo; Luca Cominardi; Marco Gramaglia; Marco Fiore; Andres Garcia-Saavedra; Lidia Fuentes; Danny De Vleeschauwer; Paola Soto-Arenas; Nina Slamnik-Krijestorac; Joaquin Ballesteros; Chia-Yu Chang; Gabriele Baldoni; Johann M. Marquez-Barja; Peter Hellinckx; Steven Latré

TÍTULO

IEEE 19th Annual Consumer Communications & Networking Conference

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

IEEE

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

CCNC

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN

Requirements and Specifications for the Orchestration of Network Intelligence in 6G

VOLUMEN

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Virtual

FECHA DE CELEBRACIÓN:

FECHA INICIO (*)

08/01/2022

FECHA FIN (*)

11/01/2022

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Marco Gramaglia; Miguel Camelo; Lidia Fuentes; Joaquin Ballesteros; Gabriele Baldoni; Luca Cominardi; Andres Garcia-Saavedra; Marco Fiore

TÍTULO

2022 Joint European Conference on Networks and Communications & 6G Summit

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

IEEE

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

EuCNC/6G Summit

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

2575-4912

TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN

Network Intelligence for Virtualized RAN Orchestration: The DAEMON Approach

VOLUMEN

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Grenoble

FECHA DE CELEBRACIÓN:

FECHA INICIO (*)

07/06/2022

FECHA FIN (*)

10/06/2022

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

AUTORES (*)

Manuel Fernandez-Carmona; Gabriela Verdezoto; Joaquín Ballesteros; Jesús M. Gómez-de-Gabriel; Cristina Urdiales

TÍTULO

Smart rollators as a cost-effective solution for a personalized assistance healthcare ecosystem in elderly communities

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

Universidad Castilla la Mancha (MAMi Research Lab)

DENOMINACIÓN DEL CONGRESO (*)

14th International Conference on Ubiquitous Computing and Ambient Intelligence

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Comunicación

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

TÍTULO DE LA PUBLICACIÓN

VOLUMEN

PÁGINAS

Desde:

Hasta:

LUGAR DE CELEBRACIÓN (*)

Córdoba, España

FECHA DE CELEBRACIÓN:

FECHA INICIO (*)

24/10/2022

FECHA FIN (*)

24/10/2022

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

4.A.6. CONFERENCIAS Y SEMINARIOS

4.A.7. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA CALIDAD Y DIFUSIÓN DE RESULTADOS DE LA ACTIVIDAD INVESTIGADORA

4.B. CALIDAD Y NÚMERO DE PROYECTOS Y CONTRATOS DE INVESTIGACIÓN

4.B.1. PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN Y/O EN CONTRATOS DE INVESTIGACIÓN (Proyectos de Investigación obtenidos en convocatorias públicas y competitivas, en especial, los financiados mediante programas nacionales, europeos u otros de ámbito internacional y/o Contratos de Investigación de especial relevancia con empresas o con la administración pública)

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Proyecto de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

Desarrollo de un sistema modular para la monitorización y apoyo de caminadores.

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

Universidad de Málaga

CANTIDAD FINANCIADA (*)

20000

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

Plan propio de Investigación y Transferencia de la Universidad de Málaga

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☐

Nacional ☐

CC.AA. ☐

Otros entes ☒

Especificar:

Convocatoria de la universidad de Málaga

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

Universidad de Málaga

DURACIÓN (*)

Desde: 06/06/2018

Hasta: 05/06/2019

Nº total de meses: 11.97

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

Jesús Manuel Gómez de Gabriel

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

3

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

En este proyecto trabaje en la especificación (requisitos), diseño e integración del software en ROS, y la validación de la plataforma resultante WalkIt (pruebas en el hospital y residencias de ancianos). Del resultado de este prototipo, tanto a nivel mecánico como a nivel de autoadaptación, han surgido varias publicaciones científicas, y oportunidades de divulgación (<https://www.diariosur.es/universidad/walkit-robot-ayuda-20200214001017-nt.html>).

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐

Investigador colaborador ☒

Otro ☐

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Proyecto de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

ESS-H - Embedded Sensor Systems for Health Research Profile

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

KK-stiftelsen

CANTIDAD FINANCIADA (*)

6600000

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

20180158

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☐

Nacional ☐

CC.AA. ☐

Otros entes ☒

Especificar:

Nacional Sueca

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

Mälardalen University, Addiva , Cambio Healthcare Systems , DELTA , Giraff , JC Development , Medfield Diagnostics , Motion Control , Senseair , Quality Pharma

DURACIÓN (*)

Desde: 15/08/2018

Hasta: 18/08/2019

Nº total de meses: 12.1

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

María Linden

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

30

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

He trabajado diseñando un bastón inteligente que midiera el paso, e integrando NN en microcontroladores. También he colaborado en el procesamiento y extracción de datos en EEG. Ambos trabajos han sido publicados.

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐

Investigador colaborador ☒

Otro ☐

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Proyecto de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

MEDEA: Métodos y herramientas para el despliegue de aplicaciones eco-eficientes en el Edge

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

MINECO/MICIU

CANTIDAD FINANCIADA (*)

92565

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

RTI2018-099213-B-I00

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☐

Nacional ☒

CC.AA. ☐

Otros entes ☐

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

Universidad de Málaga

DURACIÓN (*)

Desde: 10/09/2021

Hasta: 30/09/2022

Nº total de meses: 12.65

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

Lidia Fuentes Fernández

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

5

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

En este proyecto, y en RHEA, me he centrado principalmente en mejorar una implementación que tenía el grupo en el que se usaba MOEA (MODAGAME). En concreto, se ha mejorado sustancialmente las soluciones que aporta MODAGAME con la inclusión del transfer learning. El resultado de este trabajo se publicó en un workshop en SPLC. Además, también ha abierto una línea de investigación en la que se está estudiando cómo determinar el número de configuraciones que son necesarias para acotar el error en la generación de performance model. Este trabajo está aún sin publicar.

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐

Investigador colaborador ☒

Otro ☐

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Contrato de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

PROBOT: PLATAFORMA DE REHABILITACION MOTORA ROBOTIZADA

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

MINISTERIO DE ECONOMIA, INDUSTRIA Y COMPETITIVIDAD (MINECO)

CANTIDAD FINANCIADA (*)

47190

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

TEC2014-56256-C2-1-P

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☐

Nacional ☒

CC.AA. ☐

Otros entes ☐

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA - TEC2014-56256-C2-1-P UNIVERSITAT POLITECNICA DE CATALUNYA -
TEC2014-56256-C2-2-P

DURACIÓN (*)

Desde: 01/06/2017

Hasta: 31/10/2017

Nº total de meses: 4.97

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

CRISTINA URDIALES GARCIA

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

1

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

Trabajo en una línea de investigación en algoritmos de estimación de la condición del usuario de
andador haciendo uso de sensores a bordo.

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐

Investigador
colaborador ☐

Otro ☒

Especificar:

TECNICO DE APOYO A LA INVESTIGACION.

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Proyecto de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

Proyecto Europeo H2020 DAEMON. Inicio 01/2021

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

Unión Europea

CANTIDAD FINANCIADA (*)

4000000

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

Grant Agreement No. 101017109

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☒Nacional ☐CC.AA. ☐Otros entes ☐

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

revisar

DURACIÓN (*)

Desde: 01/01/2021

Hasta: 24/10/2022

Nº total de meses: 21.74

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

Marco Fiore

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

24

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

En este proyecto soy el líder de la tarea 2.1, encargado establecer el proceso para documentar los requisitos (y de lidiar y gestionar la documentación entre los diferentes socios del proyecto). Se ha tomado como base el estándar ISO/IEC/IEEE 29148:2018 para generar una plantilla y documentar los requisitos. Como resultado contrastable mi trabajo en este proyecto, he colaborado en la generación de dos deliverables (<https://zenodo.org/record/5060979#.Yyxh3S0RrEo>, <https://zenodo.org/record/6970839#.Yyxh3i0RrEo>) y varios congresos (<https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/9815816>, <https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/9700729>).

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐Investigador colaborador ☒Otro ☐

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Proyecto de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

Rhea: Lenguaje y Ecosistema para el análisis, derivación, resolución y materialización de la Variabilidad centrado en la Arquitectura y en los Atributos de Calidad

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

Plan Andaluz de Investigación, Desarrollo e Innovación (PAIDI 2020)

CANTIDAD FINANCIADA (*)

102388

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

P18-FR-1081

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☐

Nacional ☐

CC.AA. ☒

Otros entes ☐

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

Universidad de Málaga

DURACIÓN (*)

Desde: 30/09/2021

Hasta: 24/10/2022

Nº total de meses: 12.8

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

Lidia Fuentes Fernandez

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

4

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

Se ha realizado un trabajo transversal que se está aplicando en este proyecto y en MEDEA. En concreto, la mejora de MODAGAME y reducción de costes en la generación de performance model (por medio de la determinación del número de configuraciones necesarias para conseguir un umbral de error)

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐

Investigador colaborador ☒

Otro ☐

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Proyecto de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

SAFETY BEHIND THE DOOR? FAST SCREENING OF POTENTIALLY TOXIC CHEMICALS FOR ENSURING HEALTH HOMES

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

NETHERLANDS ORGANIZATION FOR SCIENTIFIC RESEARCH

CANTIDAD FINANCIADA (*)

0

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

722.014.003

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☐

Nacional ☐

CC.AA. ☐

Otros entes ☒

Especificar:

VENI PROJECT

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

VU UNIVERSITY AMSTERDAM VENI 722.014.003 MALAGA UNIVERSITY

DURACIÓN (*)

Desde: 01/11/2014

Hasta: 01/01/2017

Nº total de meses: 26

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

ANA MARIA BALLESTEROS

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

5

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

En este proyecto trabajé en el análisis de datos de espectrometría de masas. En concreto, en el uso de técnicas de aprendizaje no supervisado para mejorar y acortar los tiempos en la búsqueda de compuestos bromados en datos resultantes de la espectrometría de masas. Como resultado de esta colaboración, se generó un software para el grupo de investigación en R que reducía drásticamente los tiempos de búsqueda de compuestos (se hacían manualmente). Se publicó el resultado de esta colaboración en la revista ENVIRONMENTAL SCIENCE & TECHNOLOGY, que ocupa el puesto 4 de 50 en su categoría, siendo una parte importante de la misma el proceso de automatización y aprendizaje usado.

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐

Investigador colaborador ☒

Otro ☐

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Proyecto de investigación

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

TECNOLOGIA ASISTIVA PARA REHABILITACION COLABORATIVA

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

MINISTERIO DE ECONOMIA, INDUSTRIA Y COMPETITIVIDAD (MINECO)

CANTIDAD FINANCIADA (*)

0

REFERENCIA DEL PROYECTO (*)

TEC2011-29106-C02-01

TIPO CONVOCATORIA (*)

UE ☐

Nacional ☒

CC.AA. ☐

Otros entes ☐

ENTIDADES PARTICIPANTES (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA UNIVERSITAT POLITECNICA DE CATALUNYA

DURACIÓN (*)

Desde: 01/06/2013

Hasta: 31/05/2017

Nº total de meses: 47.97

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

Cristina Urdiales

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES (*)

7

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

Me he formado como investigador en este proyecto, trabajando principalmente en la autoadaptación del sistema de ayuda que proporciona un andador inteligente, en concreto, en la parte de monitorización y la parte de imitación del movimiento humano.

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal	<input type="checkbox"/>	Investigador colaborador	<input type="checkbox"/>	Otro	<input checked="" type="checkbox"/>
Especificar:	Personal Investigador en formación (Beca FPI BES-2012-053466).				

4.B.2. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA CALIDAD Y NÚMERO DE PROYECTOS Y CONTRATOS DE INVESTIGACIÓN

4.C. MOVILIDAD DEL PROFESORADO

4.C.1. ESTANCIAS EN CENTROS DE INVESTIGACIÓN (En especial las financiadas mediante programas competitivos)

INSTITUCIÓN (*)

VU AMSTERDAM UNIVERSITY

CENTRO

MOVE RESEARCH INSTITUTE

LOCALIDAD

PAÍS (*)

Países Bajos (los)

DURACIÓN (*)

Desde: 26/04/2016

Hasta: 29/07/2016

Nº total de meses: 3.1

PROGRAMA

CONVOCATORIA 2015 DE LAS AYUDAS A LA MOVILIDAD PREDOCTORAL PARA LA REALIZACION DE ESTANCIAS BREVES EN CENTROS DE I+D DEL SUBPROGRAMA ESTATAL DE MOVILIDAD DEL MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD REF: EEBB-I-16-11221

ENTIDAD FINANCIADORA

MINECO

OBJETIVO DE LA ESTANCIA (*)

MOVE RESEARCH INSTITUTE ES UN CENTRO ESPECIALIZADO EN CARACTERIZAR EL MOVIMIENTO DEL SER HUMANO Y CUENTA CON SISTEMAS PRECISOS PARA MEDIRLO, POR ESTE MOTIVO SE ESCOGIO ESTE CENTRO PARA REALIZAR LA ESTANCIA. ESTA, HA TENIDO DOS OBJETIVOS PRINCIPALES: 1.- MEDIR EL ERROR EL ERROR QUE COMETEMOS EN EL SISTEMA DE MEDICION DE PARAMETROS ESPACIO TEMPORALES DEL PASO QUE HEMOS DESARROLLADO. 2.- MODELAR EL ESTADO DE LOS SENSORES DE FUERZA Y MOVIMIENTO DE LA PLATAFORMA I-WALKER CUANDO SE PRODUCE UNA CAIDA

CARÁCTER DE LA ESTANCIA (*)

Pred doctoral ☒

Postdoctor al ☐

Invitado ☐

Contratado ☐

Otros ☐

4.C.2. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA MOVILIDAD DEL PROFESORADO

4.D. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA ACTIVIDAD INVESTIGADORA

5. ACTIVIDAD DOCENTE O PROFESIONAL

5.A. DEDICACIÓN DOCENTE

5.A.1. PUESTOS DOCENTES OCUPADOS

ADJUNTAR CERTIFICADOS EN PDF Documento Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

NOMBRE

certificado_docentiaEFREI_V2 SignFM.pdf

OBSERVACIONES

Docencia por invitación impartida en EFREI School a nivel de máster (97 horas). Se centra esta docencia en el desarrollo software de calidad en sistemas robóticos usando el framework ROS. El certificado está firmado por el director (equivalente al rector) de esta escuela, siguiendo el modelo que sugiere ANECA. Cabe recordar que las escuelas Francesas tienen un prestigio similar, y a veces superior, al de las universidades, es un modelo diferente al nuestro. ANECA reconoce a CIT en Francia como agencia de calidad (<http://www.aneca.es/eng/International-Activity/Mutual-Recognition>). Y CTI reconoce que EFREI es una escuela que imparte titulaciones oficiales de ingenieros (<https://www.cti-commission.fr/en/seance-pleniere-du-14-mai-2019>). La página de CTI tarda en cargar, por favor, tenga paciencia.

ADJUNTAR CERTIFICADOS EN PDF Documento Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

NOMBRE

report_Ballesteros Gómez, Joaquín. ANECAeledtr.pdf

OBSERVACIONES

Horas dadas a nivel de máster y de grado en la Universidad de Málaga.

ADJUNTAR CERTIFICADOS EN PDF Documento Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

NOMBRE

20182019MDH.pdf

OBSERVACIONES

Docencia impartida mientras estuve contratado con cargo a proyecto (ESS-H), 90 horas. Docencia principalmente centrada en el desarrollo software de aplicaciones para robots con ROS. Esta firmado por el jefe de división (equivalente a director/decano de una escuela), que es el encargado del reparto docente. Hoy día, la universidad de Mälardalen es una de las 18 universidades públicas que tiene Suecia. Durante mi trabajo allí, era considerada aún considerada University Colleges y se estaba trabajando para que fuera considerada Universidad (más fondos públicos). Se puede consultar su categoría en UKÄ (Higher Swedish Education Authority) <https://english.uka.se/facts-about-higher-education-in-sweden/universities-university-colleges-and-other-education-providers/higher-education-institutions-heis.html>

5.A.2. DIRECCIÓN DE TESIS DOCTORALES

5.A.3. DIRECCIÓN DE TRABAJOS AVANZADOS (trabajos de fin de máster con premio extraordinario o con alguna mención de calidad)

TÍTULO (*)

3D pose estimation in the context of GRIP position for PHRI

CODIRECTORES (en su caso)

Ekstrand, Fredrik Ballesteros, Joaquín Manuel Gómez de Gabriel, Jesus

UNIVERSIDAD (*)

Mälardalen University

AÑO (*)

2021

CALIFICACIÓN (*)

Pass (sólo se pasa o se falla, pero no tienen calificación)

PREMIOS RECIBIDOS o MENCIÓN DE CALIDAD

TÍTULO (*)

Waveform clustering - Grouping similar power system events

CODIRECTORES (en su caso)

Elaine Åstrand, Joaquin Ballesteros

UNIVERSIDAD (*)

Mälardalen University,

AÑO (*)

2019

CALIFICACIÓN (*)

Pass (sólo se pasa o se falla, pero no tienen calificación)

PREMIOS RECIBIDOS o MENCIÓN DE CALIDAD

TÍTULO (*)

Estimación del equilibrio humano usando una cámara RGB-D en la plataforma i-Walker

CODIRECTORES (en su caso)

Joaquín Ballesteros

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2017

CALIFICACIÓN (*)

Matrícula de Honor

PREMIOS RECIBIDOS o MENCIÓN DE CALIDAD

TÍTULO (*)

Diseño de un quadcopter para el transporte de un equipo médico

CODIRECTORES (en su caso)

Joaquín Ballesteros

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2017

CALIFICACIÓN (*)

Matrícula de Honor

PREMIOS RECIBIDOS o MENCIÓN DE CALIDAD

TÍTULO (*)

Evaluación de métricas para la comparación de trayectorias generadas con la plataforma i-Walker

CODIRECTORES (en su caso)

Cristina UrdialesJoaquin Ballesteros

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2015

CALIFICACIÓN (*)

Matrícula de honor

PREMIOS RECIBIDOS o MENCIÓN DE CALIDAD

TÍTULO (*)

Diseño y desarrollo de un robot aéreo basado en microcontrolador.

CODIRECTORES (en su caso)

Joaquin Ballesteros

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2015

CALIFICACIÓN (*)

Sobresaliente

PREMIOS RECIBIDOS o MENCIÓN DE CALIDAD

--

5.A.4. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA ACTIVIDAD DOCENTE

1) Supervisor de 2 estudiantes de EFREI School (Paris) en su estancia en la UMA, en la que trabajaron en un sistema para la monitorización de la cadencia en usuarios de bastón (de Abril a finales de Septiembre de 2018). 2) Supervisor de 1 estudiante de EFREI School (Paris) en su estancia en la UMA, en el que trabajó en un sistema para el equilibrio de cámaras en drones (de Abril a finales de Septiembre de 2016).

5.B CALIDAD DE LA ACTIVIDAD DOCENTE

5.B.1. EVALUACIONES POSITIVAS DE SU ACTIVIDAD

Se adjunta la evaluación que se realizó hasta 2020, está incluye todas las clases dadas en la UMA desde 2020 hasta cinco años atrás. La normativa en ese momento, aprobada en Consejo de Gobierno en su sesión de 27 de junio de 2016 establece en el epígrafe A. FUNDAMENTOS Y OBJETIVOS DE LA EVALUACIÓN DE LA ACTIVIDAD DOCENTE. Apartado 3. Ámbito de aplicación lo siguiente: "Se trata de un procedimiento de evaluación de la actividad docente único para todo el profesorado universitario, independientemente de su relación contractual y categoría profesional.... Con carácter general se evaluará la docencia de los últimos cinco cursos académicos, o período inferior si fuese necesario, para aquellos profesores con contrato de duración determinada. En el caso de evaluación favorable, no podrá volver a solicitar la evaluación hasta que, como mínimo, transcurra un periodo igual al de la docencia evaluada (cinco años)....". Es decir, no puedo pedir la evaluación de la docencia desde 2020 a 2025 hasta 2025.

ADJUNTAR CERTIFICADOS EN PDF Documento Adjunto ☒

Documento en ☐
papel

NOMBRE

Evaluación 2020.pdf

OBSERVACIONES

5.B.2. MATERIAL DOCENTE ORIGINAL Y PUBLICACIONES DOCENTES

5.B.3. PROYECTOS DE INNOVACIÓN DOCENTE

TÍTULO DEL PROYECTO O CONTRATO (*)

Sistemas de aprendizaje electrónico móvil (m-learning) mediante gamificación para fomentar la competitividad y motivación del alumnado en la adquisición de competencias

ENTIDAD FINANCIADORA

Universidad de Córdoba

TIPO CONVOCATORIA

UE ☐

Nacional ☐

CC.AA. ☐

Otros entes ☒

Especificar:

Plan de Innovación y Buenas Prácticas Docentes 2018-2019

ENTIDADES PARTICIPANTES

UCO, UMA, Mälardalen University, USC, UCA, UJAEN, UGR

DURACIÓN (*)

Desde: 01/10/2018

Hasta: 30/09/2019

Nº total de meses: 11.97

INVESTIGADOR PRINCIPAL (*)

José Manuel Soto Hidalgo, Manuel Jesús Marín Jiménez

Nº DE INVESTIGADORES PARTICIPANTES

22

APORTACIÓN DEL SOLICITANTE AL PROYECTO (*)

Creación de cuestionarios, realización de los mismos y recolección de los resultados para su posterior tratamiento por los otros investigadores en los cursos de proyectos de robótica que impartí en Mälardalen University.

GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE (*)

Investigador principal ☐

Investigador colaborador ☒

Otro ☐

5.B.4. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA CALIDAD DE LA ACTIVIDAD DOCENTE

Cursos para mejorar la calidad de la docencia impartida: XII Curso de formación docente para el profesorado universitario novel (1ª fase) (100 horas, 2015). Estudiantes con discapacidad en la Universidad de Málaga. Características y necesidades (20 horas, 2015). Aplicación de técnicas de minería y análisis de datos en Educación (22 horas, 2017). Cómo crear un MOOC (Massive Open Online Courses) (20 horas, 2017). Estrategias de comunicación para la docencia online (20 horas, 2021). Diseño de e-actividades de aprendizaje y evaluación para contextos educativos en línea o híbridos (12 horas, 2021). Experiencias docentes basadas en ABP y autoevaluación: dos casos de éxito (4 horas, 2022)

5.C CALIDAD DE LA FORMACIÓN DOCENTE

5.C.1. PARTICIPACIÓN, COMO PONENTE, EN CONGRESOS ORIENTADOS A LA FORMACIÓN DOCENTE UNIVERSITARIA

TÍTULO (*)

MALAKABOT 2015: ROBOTICA AL SERVICIO DE LA ACCESIBILIDAD

OBJETIVOS DEL CURSO (*)

PRESENTAR LAS SOLUCIONES EXISTENTES EN EL AREA DE ROBOTICA PARA FACILITAR LA ACCESIBILIDAD A PERSONAS CON DISCAPACIDADES FISICAS Y/O COGNITIVAS.

PERFIL DE LOS DESTINATARIOS (*)

PROFESORADO Y ESTUDIANTES DE BACHILLERATO Y UNIVERSIDAD.

Nº DE HORAS IMPARTIDAS POR CURSO (*)

1

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

IES POLITECNICO JESUS MARIN

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Ponencia invitada

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

LUGAR DE CELEBRACIÓN

AULARIO JUAN LOPEZ PEÑALVER

FECHA DE CELEBRACIÓN:

FECHA INICIO (*)

07/05/2015

FECHA FIN (*)

07/05/2015

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

TÍTULO (*)

MALAKABOT 2017: ROBOTICA SOCIAL, LIBRE Y ACCESIBLE, GRACIAS AL CONOCIMIENTO COLECTIVO

OBJETIVOS DEL CURSO (*)

PONENCIA CENTRADA EN EL PARADIGMA DE CONTROL COMPARTIDO, ENFOCADA EN SUS VARIANTES Y USOS EN ROBOTICA.

PERFIL DE LOS DESTINATARIOS (*)

PROFESORADO Y ESTUDIANTES DE BACHILLERATO Y UNIVERSIDAD.

Nº DE HORAS IMPARTIDAS POR CURSO (*)

1

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

IES POLITECNICO JESUS MARIN

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Ponencia invitada

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

LUGAR DE CELEBRACIÓN

AULARIO JUAN PEÑALVER

FECHA DE CELEBRACIÓN:

FECHA INICIO (*)

27/04/2017

FECHA FIN (*)

27/04/2017

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

TÍTULO (*)

SEMINARIO DE MICROBIOTICA

OBJETIVOS DEL CURSO (*)

DAR A CONOCER LAS SOLUCIONES ACTUALES Y FUTURAS DE LA ROBOTICA EN NUESTRA VIDA COTIDIANA

PERFIL DE LOS DESTINATARIOS (*)

USUARIOS SIN CONOCIMIENTOS DE ROBOTICA

Nº DE HORAS IMPARTIDAS POR CURSO (*)

2

ENTIDAD ORGANIZADORA (*)

IES COSTA DEL SOL

TIPO DE PARTICIPACIÓN (*)

Ponencia invitada

PUBLICACIÓN (ISSN/ISBN)

LUGAR DE CELEBRACIÓN

IES COSTA DEL SOL

FECHA DE CELEBRACIÓN:

FECHA INICIO (*)

18/05/2015

FECHA FIN (*)

18/05/2015

*Ponencia invitada, ponencia, comunicación, póster, participación en su organización o en el comité científico

5.C.2. PARTICIPACIÓN, COMO ASISTENTE, EN CONGRESOS ORIENTADOS A LA FORMACIÓN DOCENTE UNIVERSITARIA

5.C.3. ESTANCIAS EN CENTROS DOCENTES

5.C.4. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA CALIDAD DE LA FORMACIÓN DOCENTE

6 TRANSFERENCIA DE CONOCIMIENTO Y EXPERIENCIA PROFESIONAL

6.A. CALIDAD DE LA TRANSFERENCIA DE LOS RESULTADOS

6.A.1. PATENTES Y PRODUCTOS CON REGISTRO DE PROPIEDAD INTELECTUAL

6.A.2. TRANSFERENCIA DE CONOCIMIENTO AL SECTOR PRODUCTIVO

6.A.3 Contratos de transferencia o prestación de servicios profesionales con empresas, Administraciones públicas y otras instituciones suscritos al amparo del artículo 83 de la Ley orgánica 6/2001, de Universidades y Contratos Colaborativos

6.A.4. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA CALIDAD DE LA TRANSFERENCIA DE LOS RESULTADOS

6.B. CALIDAD Y DEDICACIÓN A ACTIVIDADES PROFESIONALES, EN EMPRESAS, INSTITUCIONES, ORGANISMOS PÚBLICOS DE INVESTIGACIÓN U HOSPITALES, DISTINTAS A LAS DOCENTES O INVESTIGADORAS

6.B.1. PUESTOS OCUPADOS Y DEDICACIÓN

INSTITUCIÓN/ EMPRESA/HOSPITAL (*)

IMAGINA VISION ARTIFICIAL, S.L

CATEGORÍA PROFESIONAL (*)

OFICIALES DE PRIMERA Y SEGUNDA

En las áreas clínicas de Ciencias de la Salud, indicar si se trata de periodo de especialización en hospitales:

SI ☐

NO ☒

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SE HAN REALIZADO VARIOS TEST DE CAMARAS DE RECONOCIMIENTO DE MATRICULAS EN ENTORNOS REALES. MI TRABAJO CONSISTIA EN MONTAR LOS EQUIPOS EN LAS CARRETERAS Y PUNTOS KILOMETRICOS SELECCIONADOS Y REVISAR DURANTE LA JORNADA QUE EL RECONOCIMIENTO SE ESTABA REALIZANDO CORRECTAMENTE, SI NO, SE PROCEDIA A AJUSTAR LA LUMINOSIDAD DE LA CAMARA.

DURACIÓN (*)

Desde: 07/03/2008

Hasta: 13/11/2009

Nº total de meses: 20.21

INTERÉS PARA LA DOCENCIA Y/O LA INVESTIGACIÓN

ESTE TRABAJO ME PERMITIO TENER UNA PRIMERA TOMA DE CONTACTO CON LA VISION POR ODENADOR ASI COMO DE LOS PROCEDIMIENTOS PARA REALIZAR PRUEBAS EN ENTORNOS REALES.

6.B.2. EVALUACIONES POSITIVAS DE SU ACTIVIDAD (aporte indicios que avalen la calidad de la actividad profesional realizada en un máximo de 20 líneas)

6.B.3. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA ACTIVIDAD PROFESIONAL (Describir en un máximo de 50 líneas).

7. FORMACIÓN ACADÉMICA

7.A CALIDAD DE LA FORMACIÓN

7.A.1. TITULACIÓN UNIVERSITARIA

CICLO (*)

Diplomatura

NOMBRE DE LA TITULACIÓN (*)

Ingeniero en informática

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2011

EN CASO DE TITULACIONES EXTRANJERAS

Título Homologado: SÍ ☐

Fecha Homologación:

NO ☒

NOTA MEDIA DEL EXPEDIENTE

1.96

CICLO (*)

Master

NOMBRE DE LA TITULACIÓN (*)

Máster Universitario en Ingeniería del Software e Inteligencia Artificial

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

AÑO (*)

2014

EN CASO DE TITULACIONES EXTRANJERAS

Título Homologado: SÍ ☐

Fecha Homologación:

NO ☒

NOTA MEDIA DEL EXPEDIENTE

9.41

7.A.2. TESIS DOCTORAL

PROGRAMA DE DOCTORADO (*)

Ingeniería Telecomunicación (RD 99/2011)

DOCTORADO EUROPEO

SI ☒

NO ☐

MENTIÓN DE CALIDAD DEL PROGRAMA

SÍ ☐

Fecha de la Mención: 22/09/2017

NO ☒

PREMIO EXTRAORDINARIO DE DOCTORADO

SÍ ☐

NO ☒

UNIVERSIDAD (*)

Universidad de Málaga

FECHA (*)

22/09/2017

EN CASO DE TITULACIONES EXTRANJERAS

Título Homologado: SÍ ☐

Fecha Homologación:

NO ☒

DIRECTOR(ES) DE TESIS (*)

CRISTINA URDIALES GARCIA

TÍTULO DE LA TESIS (*)

NAVIGATION SYSTEM USING PASSIVE COLLABORATIVE CONTROL ADAPTED TO USER PROFILE FOR A ROLLATOR DEVICE

CALIFICACIÓN (*)

SOBRESALIENTE CUM LAUDE

7.A.3. OTROS TÍTULOS

7.A.4. BECAS, AYUDAS y CONTRATOS

TIPO (*)

PREDOCTORAL ☐

POSTDOCTORAL ☒

FINALIDAD (*)

Juan de la Cierva-formación (FJC2019-042573-I). Investigación en autoadaptación en sistemas mHealth.

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

Ministerio de ciencia e innovación.

DURACIÓN

Desde: 01/01/2021

Hasta: 13/05/2021

Nº total de meses: 4.39

INSTITUCIÓN (*)

Universidad de Malaga

CENTRO (*)

E.T.S.I Informática

TIPO (*)

PREDOCTORAL ☒

POSTDOCTORAL ☐

FINALIDAD (*)

Beca asociada a un proyecto europeo para el desarrollo de planificadores que tuvieran en cuenta la incertidumbre haciendo uso de PODMP. Proyecto ESTIMATION AND CONTROL FOR SAFE WIRELESS HIGH MOBILITY COOPERATIVE INDUSTRIAL SYSTEMS, <https://cordis.europa.eu/project/id/288082/es>

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

Fundación de Investigación de la Universidad de Sevilla

DURACIÓN

Desde: 01/10/2011

Hasta: 30/04/2013

Nº total de meses: 18.97

INSTITUCIÓN (*)

Universidad de Sevilla

CENTRO (*)

Escuela Técnica Superior de Ingeniería

TIPO (*)

PREDOCTORAL ☒

POSTDOCTORAL ☐

FINALIDAD (*)

BECA FPI (BES-2012-053466) ORIENTADA A LA INVESTIGACION EN COMO REALIZAR LA PERSONALIZACION DE LA AYUDA A PERSONAS QUE USAN ANDADORES INTELIGENTES.

ENTIDAD FINANCIADORA (*)

MINECO

DURACIÓN

Desde: 01/06/2013

Hasta: 31/05/2017

Nº total de meses: 47.97

INSTITUCIÓN (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

CENTRO (*)

E.T.S. INGENIERIA DE TELECOMUNICACION

7.A.5. PREMIOS

7.A.6. OTROS MÉRITOS ASOCIADOS A LA FORMACIÓN ACADÉMICA PREDOCTORAL Y DOCTORAL

Proyecto fin de carrera con calificación matrícula de honor.

7.A.7. OTROS MÉRITOS ASOCIADOS A LA CALIDAD DE LA FORMACIÓN POSTDOCTORAL

7.B OTROS MÉRITOS ASOCIADOS A LA CALIDAD DE LA FORMACIÓN ACADÉMICA

8. EXPERIENCIA EN GESTIÓN Y ADMINISTRACIÓN EDUCATIVA, CIENTÍFICA, TECNOLÓGICA Y OTROS MÉRITOS

8.1. DESEMPEÑO DE CARGOS UNIPERSONALES DE RESPONSABILIDAD EN GESTIÓN UNIVERSITARIA RECOGIDOS EN LOS ESTATUTOS DE LAS UNIVERSIDADES, O QUE HAYAN SIDO ASIMILADOS, U ORGANISMOS PÚBLICOS DE INVESTIGACIÓN DURANTE AL MENOS UN AÑO

8.2. DESEMPEÑO DE PUESTOS EN EL ENTORNO EDUCATIVO, CIENTÍFICO O TECNOLÓGICO DENTRO DE LA ADMINISTRACIÓN GENERAL DEL ESTADO O DE LAS COMUNIDADES AUTÓNOMAS DURANTE AL MENOS UN AÑO

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SERVICIO DE CALIDAD, PLANIFICACION ESTRATEGICA Y RESPONSABILIDAD SOCIAL DE UMA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL ☐

AUTONÓMICA ☐

LOCAL ☐

OTROS ☒

ESPECIFICAR:

MASTER UNIVERSITARIO EN SISTEMAS ELECTRONICOS PARA ENTORNOS INTELIGENTES

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2014

Hasta: 31/07/2015

Nº total de meses: 10.97

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SERVICIO DE CALIDAD, PLANIFICACION ESTRATEGICA Y RESPONSABILIDAD SOCIAL DE UMA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL ☐

AUTONÓMICA ☐

LOCAL ☐

OTROS ☒

ESPECIFICAR:

MASTER UNIVERSITARIO EN SISTEMAS ELECTRONICOS PARA
ENTORNOS INTELIGENTES

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2015

Hasta: 31/07/2016

Nº total de meses: 10.97

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SERVICIO DE CALIDAD, PLANIFICACION ESTRATEGICA Y RESPONSABILIDAD SOCIAL DE UMA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL ☐

AUTONÓMICA ☐

LOCAL ☐

OTROS ☒

ESPECIFICAR:

MASTER UNIVERSITARIO EN SISTEMAS ELECTRONICOS PARA
ENTORNOS INTELIGENTES

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2016

Hasta: 31/05/2017

Nº total de meses: 8.97

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

CENTRO ANDALUZ DE PROSPECTIVA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL ☐

AUTONÓMICA ☐

LOCAL ☐

OTROS ☒

ESPECIFICAR:

GRADUADO/A EN INGENIERIA ELECTRONICA INDUSTRIAL

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2015

Hasta: 31/07/2016

Nº total de meses: 10.97

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SERVICIO DE CALIDAD, PLANIFICACION ESTRATEGICA Y RESPONSABILIDAD SOCIAL DE UMA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL ☐

AUTONÓMICA ☐

LOCAL ☐

OTROS ☒

ESPECIFICAR:

GRADUADO/A EN INGENIERIA ELECTRONICA INDUSTRIAL

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2016

Hasta: 31/07/2017

Nº total de meses: 10.97

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SERVICIO DE CALIDAD, PLANIFICACION ESTRATEGICA Y RESPONSABILIDAD SOCIAL DE UMA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL ☐

AUTONÓMICA ☐

LOCAL ☐

OTROS ☒

ESPECIFICAR:

MASTER UNIVERSITARIO EN SISTEMAS ELECTRONICOS PARA
ENTORNOS INTELIGENTES

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2014

Hasta: 31/07/2015

Nº total de meses: 10.97

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SERVICIO DE CALIDAD, PLANIFICACION ESTRATEGICA Y RESPONSABILIDAD SOCIAL DE UMA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL ☐

AUTONÓMICA ☐

LOCAL ☐

OTROS ☒

ESPECIFICAR:

MASTER UNIVERSITARIO EN SISTEMAS ELECTRONICOS PARA
ENTORNOS INTELIGENTES

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2015

Hasta: 31/05/2016

Nº total de meses: 8.97

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

SERVICIO DE CALIDAD, PLANIFICACION ESTRATEGICA Y RESPONSABILIDAD SOCIAL DE UMA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL <input type="checkbox"/>	AUTONÓMICA <input type="checkbox"/>	LOCAL <input type="checkbox"/>	OTROS <input checked="" type="checkbox"/>
ESPECIFICAR:		MASTER UNIVERSITARIO EN SISTEMAS ELECTRONICOS PARA ENTORNOS INTELIGENTES	

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 01/09/2016	Hasta: 31/07/2017	Nº total de meses: 10.97
-------------------	-------------------	--------------------------

DENOMINACIÓN DEL PUESTO (*)

PERSONAL INVESTIGADOR EN FORMACION

ACTIVIDAD DESARROLLADA

ORGANISMO (*)

UNIVERSIDAD DE MALAGA

ADMINISTRACIÓN (*)

GENERAL <input type="checkbox"/>	AUTONÓMICA <input type="checkbox"/>	LOCAL <input type="checkbox"/>	OTROS <input checked="" type="checkbox"/>
ESPECIFICAR:			

PAÍS

España

CC.AA.

DURACIÓN (*)

Desde: 10/01/2016	Hasta: 01/07/2016	Nº total de meses: 5.71
-------------------	-------------------	-------------------------

8.3. OTROS MÉRITOS RELACIONADOS CON LA EXPERIENCIA EN GESTIÓN Y ADMINISTRACIÓN