

## Candidatura al IEEE Robotics and Automation Society Chapter



**PRESIDENTE: Antonio Giménez Fernández** recibió el grado de Ingeniero Industrial en la Universidad Politécnica de Madrid (UPM) en 1993 y el Grado de Doctor Ingeniero Industrial en la Universidad Carlos III de Madrid en 2000, respectivamente. Desde 2002 ha sido profesor Titular en la Universidad Carlos III de Madrid. Desde 2006 se integra como Profesor Titular de Universidad en la Universidad de Almería. Ha participado en numerosos proyectos nacionales e internacionales en robótica y automatización. Sus áreas de interés incluyen el diseño y desarrollo de robots, robots de rehabilitación, diseño de robots humanoides pasivos, y la automatización en la construcción. Es autor de varios artículos y comunicaciones en los temas anteriormente citados, y ha sido investigador responsable de diferentes proyectos de investigación relacionados con la robótica. En el año 2004 participó en el grupo que ganó el premio IMSERSO Infanta Cristina con el desarrollo de un robot de ayuda a discapacitados (ASIBOT).



**Juan Carlos Alvarez Alvarez.** Ingeniero Industrial (1992) y Doctor Ingeniero (1998) por la Universidad de Oviedo, Profesor Titular de Universidad en el Departamento de Ingeniería Eléctrica de la misma universidad desde 2000. Soy director del Grupo de Sistemas Multisensor y Robótica (SiMuR), director del Master Universitario en Ingeniería Mecatrónica de la Universidad de Oviedo, y coordinador del European Master on Mechatronics and Micromechatronic Systems, seleccionado en el programa Erasmus Mundus de la Comisión Europea. Mis intereses profesionales se centran en el campo de la inteligencia basada en sensores, originalmente aplicada a la robótica móvil a raíz de mi doctorado con el profesor V. Lumelsky, y más recientemente aplicada a sistemas de monitorización de la actividad humana.



**Manuel Ferre Pérez** nació en Almería e 1968 es actualmente profesor del Dpto. de Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial de la E.T.S. de Ingenieros Industriales de la Universidad Politécnica de Madrid. Obtuvo el título de Ingeniero Industrial en 1992 y el grado de Doctor en 1997, ambos por la UPM. En 1990 comenzó su actividad investigadora en esta universidad, y en 1997 realizó una estancia como PostDoc en el Instituto Tecnológico de Massachussets. Ha participado en numerosos proyectos de investigación de robótica tanto nacionales como internacionales. Sus principales temas de investigación son la telerrobótica y los sistemas modulares. Es inventor de dos patentes relativas a interfaces de teleoperación y autor de numerosas publicaciones científicas en esta área. Es miembro de la Sociedad de Robotics&Automation del IEEE donde sirve como chair del Comité Técnico de Telerrobótica, y de la Sociedad EuroHaptics de la que actúa como tesorero. Ha participado en el Comité de Programa de varios congresos internacionales entre los que destacan varias ediciones del IROS y EuroHaptics; así mismo, ha sido el responsable de la organización de varios congresos entre los que destaca la próxima edición del congreso EuroHaptics 2008.



**Javier Mínguez** se doctoró en el año 2002 en Ingeniería Informática en la Universidad de Zaragoza realizando su trabajo en el Grupo de Robótica de dicha Universidad. Durante su periodo de formación, trabajó en laboratorios de reconocido prestigio como el Robotics and Artificial Intelligence Group (LAAS-CNRS) en Francia; el Robot and Computer Vision Laboratory (ISR-IST), en la Universidad Técnica de Lisboa de Portugal; el Robotics Laboratory de la Universidad de Standford en USA; y en el Brain-Computer Interface Group de la Universidad de Tübingen en Alemania. Desde el año 2003 es investigador del programa Ramón y Cajal en el Grupo de Robótica de la Universidad de Zaragoza. Sus intereses son los robots móviles, la interacción cerebro-máquina con aplicaciones a la robótica y la ingeniería de rehabilitación. Actualmente es investigador principal de un proyecto de investigación que coordina estas 3 líneas de investigación.



**Oscar Reinoso García** recibió el grado de Ingeniero Industrial y Doctor Ingeniero Industrial en la Universidad Politécnica de Madrid (UPM) en 1991 y 1996 respectivamente. Desde 1991 hasta 1994 disfruta de una beca FPI dentro de la citada Universidad. Desde 1994 a 1997 trabaja en la empresa Protos Desarrollo S.A. en el departamento de Investigación y Desarrollo en sistemas de Visión Artificial. En 1997 se integra como Profesor Titular de Universidad en la Universidad Miguel Hernández de Elche impartiendo docencia en materias relacionadas con el control, robótica y visión por computador. Las líneas de investigación en las que participa se centran en robótica, robots teleoperados, robots cooperativos, control visual y sistemas de inspección visual. Es autor de varios libros artículos y comunicaciones en los temas anteriormente citados, y ha sido investigador responsable de diferentes proyectos de investigación relacionados con la robótica.



**Pere Ridao** nació en 1969. Recibió su grado en Ingeniería Informática en 1993 en la Universidad Politécnica Catalana, y el Doctorado en Ingeniería Informática en 2001 en la Universidad de Gerona. Sus áreas de interés están enfocadas en la robótica submarina en temas tales como arquitecturas de control inteligente, modelado e identificación de UUV, simulación, navegación, control de la misión y sistemas de tiempo real. Se unió al Instituto de Informática y Aplicaciones, Universidad de Gerona, en Septiembre de 1995. Actualmente, es profesor titular del Departamento de Informática de la Universidad de Gerona y el Director del Centro de Investigación de Robots Submarinos (CIRS) localizado en el Parque científico y tecnológico de la Universidad de Gerona. Está involucrado en varios proyectos nacionales e internacionales sobre robots submarinos y en algunos proyectos de transferencia tecnológica de tiempo real y sistemas embebidos. Dr. Ridao es miembro del IFAC's Technical Committee on Marine Systems y del grupo de editores de Springer's Intelligent Service Robotics journal.

## **PROGRAMA**

1. Desarrollo de un plan estratégico de actividades del IEEE Spanish-Chapter
2. Aumento del número de miembros españoles en el IEEE en todos sus grados, especialmente los grados de Senior y Fellow.
3. Revitalizar la página web del IEEE Spanish-Chapter, y actualizar el inventario de los grupos dedicados a la robótica
4. Participación en Jornadas Técnicas y escuelas de verano con “Distinguished Lecturers”.