

CURRICULUM VITAE ABREVIADO (CVA)

Part A. PERSONAL INFORMATION

Nombre	José Ramiro
Apellidos	Martínez de Dios
Open Researcher and Contributor ID (ORCID) (*)	0000-0001-9431-7831

A.1. Situación profesional actual

Puesto	CATEDRÁTICO		
Fecha inicio	11/10/2017		
Institución	UNIVERSIDAD DE SEVILLA		
Departamento/Centro	DISA	ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIERIA	
País	España	Teléfono:	658905150
Palabras clave	Robótica aérea, Percepción para robots, Robots autónomos, Inteligencia. Artificial		

A.2. Situación profesional anterior

Periodo	Puesto/ Institución/ País / Motivo interrupción
Mayo 2009 - Nov 2017	Prof. Titular Universidad / Universidad de Sevilla/ España
Marzo 2006 – Mayo 2009	Prof. Contratado Doctor /Univ de Sevilla/España
Oct 1999 - Marzo 2006	Prof. Asociado/Univ de Sevilla/España

A.3. Formación Académica

Grado/Master/Tesis	Grado/Master/Tesis	Año
Doctor Ing. de Telecomunicación	Universidad de Sevilla	2001
Ingeniero de Telecomunicación	Universidad de Sevilla	1996

Part B. CV RESUMEN

J. Ramiro Martínez-de Dios es Catedrático de la Universidad de Sevilla. Sus actividades se centran en la robótica aérea, la percepción robótica, la fusión sensorial, la cooperación entre robots e IoT, y la localización y cartografía de robots. Ha coordinado 15 proyectos de I+D (11 financiados por la UE, 3 proyectos españoles —2 RETOS— y 1 Prueba de Concepto del Proyecto Nacional de I+D). También ha participado como líder de trabajo o de tarea en otros 44 proyectos de I+D, incluyendo 19 proyectos financiados por la UE en los programas FPIV, FPV, FPVI, FP6, H2020 y Horizonte Europa, y 8 proyectos del Plan Nacional de I+D. Es autor o coautor de más de 150 publicaciones sobre estas temáticas, incluyendo 55 artículos en revistas de índice JCR (27 en Q1, 4 en Decil 1), 18 publicaciones en conferencias de alto rango (rango A o B en la base de datos CORE) como IEEE ICRA/IROS, 4 libros completos (3 de ellos en SPRINGER) y 14 capítulos de libros que no pertenecen a conferencias. Sus publicaciones han recibido más de 5460 citas (Scholar) y tienen una puntuación de H=33 (Scholar). Ha dirigido 7 tesis doctorales y está dirigiendo otras 4. Es miembro del Consejo Editorial de más de 7 revistas indexadas en el JCR, Editor Asociado de IEEE RA-L y de IEEE ICRA, y ha sido miembro del Comité de Políticas de Tecnología (TPC) en más de 60 congresos y talleres. Ha organizado (presidido) 3 congresos y más de 15 talleres, y ha impartido 17 conferencias magistrales y tutoriales. Ha liderado 17 contratos de transferencia de tecnología y participado en otros 28 contratos de transferencia de tecnología con empresas como AIRRBUS, WAKE, ITURRI, BR&TE, NAVANTIA, INGEMONT, DIAGNOSTIQA, GRUPO OESIA, GMV, INDRA, o IBERDROLA, entre otras. Sus trabajos han recibido 5 premios internacionales, entre ellos el Segundo Premio de Transferencia Tecnológica EUROP/EURON (2010) y el Premio a la "Mejor Solución Basada en Drones" en los I Premios de Drones de la UE (2017). Es miembro de la Junta Directiva de euRobotics. Es director del Centro de Innovación en Vehículos Aéreos No Tripulados y Movilidad Aérea Urbana de la Univ. de Sevilla (CUAM). Más detalles en: <https://grvc.us.es/jramiromartinezdedios/> y en <https://scholar.google.com/>.

Indicadores generales de calidad

Número de Sexenios de Investigación:	4
Número de Sexenios de Transferencia:	1
Último año de evaluación positive de sexenios:	2023
Publicaciones en Revistas indexadas ISI	55, 27 en cuartil Q1 (4 in Decil D1) and 11 in Q2
Número de libros completos:	4 (3 de ellos en SPRINGER)
Número de Capítulos de libros:	15 (casi todos en SPRINGER)

Citas (Scholar): **5460** Índice H: **33** (scholar)
Número de proyectos de I+D coordinados: **15, 11 de ellos de la Comisión Europea**
Number of contratos de transf. coordinados: **18**
Número de Tesis defendidas: **7** Premios Intern. **5**

Part C. RELEVANT MERITS (*sorted by typology*)

C.1. Publications: journals, full books, books chapters not from conferences

55 artículos en revistas JCR, 27 de ellos en revista Q1 (4 de ellos en revistas en Decil 1), 11 en revistas Q2; 4 libros completos (3 de ellos en SPRINGERS); 15 capítulos de libro no procedentes de congresos;
Citas (Scholar): 5460. H index: 33 (scholar); 6 artículos en revistas con >200 citas.

Selección de 10 artículos considerando Factor de Impacto, Citas y relevancia de la revista:

1. R Tapia, JR Martínez-de Dios, A Ollero, "eFFT: An event-based method for the efficient computation of exact Fourier transforms", **IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence**, 2024. **Factor de Impacto: 20.8 (Decil 1, revista #1 de todas las categorías donde participa).**
2. Jiménez F.J., Martínez de Dios J.R., "A Robot-Sensor Network Security Architecture for Monitoring Applications". **IEEE Internet of Things Journal** Vol. 9, pp. 6288-6304, 2021. **Factor de Impacto: 10.238 (Decil1).**
3. Perez-Grau F.J., Martínez-de Dios J.R., Paneque J.L., Acevedo J.J., Torres-González A., Viguria A., Astorga J.R., Ollero A., "Introducing autonomous aerial robots in industrial manufacturing", **Journal of Manufacturing Systems** Vol. 60, pp. 312-324, 2021. **Factor de Impacto: 9.498, (Decil 1).**
4. Trujillo M.A., Martínez de Dios JR, Martín C, Viguria A., Ollero A. "Novel Aerial Manipulator for Accurate and Robust Industrial NDT Contact Inspection: A New Tool for the Oil and Gas Inspection Industry". **Sensors**. 2019. Vol. 19(6). **Factor de Impacto: 3.275 (Q1). Citas: 160 (Scholar).**
5. Ollero A, et al, "The AEROARMS project: Aerial robots with advanced manipulation capabilities for inspection and maintenance" **IEEE Robotics & Automation Magazine** 25 (4), pp. 12-23, 2018. **Factor de Impacto: 4,25 (Q1). Citas: 247 (Scholar).**
6. De San Bernabe A., Martínez de Dios J. R., Ollero A. "Efficient integration of RSSI for tracking using Wireless Camera Networks". **Information Fusion**. 2017. Vol. 36. pp. 296-312. **Factor de Impacto: 6.639 (Q1).**
7. De San Bernabe A., Martínez de Dios J.R., Ollero A., "Efficient cluster-based tracking mechanisms for camera-based wireless sensor networks" **IEEE Transactions on Mobile Computing**. 2015. Vol. 14. pp. 1820-1832. **Factor de Impacto: 2.456 (Q1).**
8. Martínez-de Dios J.R., Lferd K., de San Bernabé A., Núñez G., Torres-González A., Ollero A., "Cooperation between UAS and WSN for efficient data collection in large environments", **Journal of Intelligent & Robotic Systems**, Vol. 70, pp. 491-508, 2013. **Citas: 107 (Scholar).**
9. Merino L, Caballero F, Martínez-de-Dios JR, Maza I, Ollero A, "An unmanned aircraft system for automatic forest fire monitoring and measurement", **Journal of Intelligent & Robotic Systems**. Vol. 65 (1), pp. 533-548, 2012. **Citas: 563 (Scholar).**
10. Maza J.I., Caballero F., Capitán J., Martínez de Dios, J.R., Ollero A., "Experimental results in multi-UAV coordination for disaster management and civil security applications", **Journal of Intelligent & Robotic Systems** Vol. 61, pp. 563-585, 2011. **Citas: 502 (Scholar).**

C.2. Congresos y Conferencias

Un total de >95 publicaciones. >20 publicaciones en conferencias del primer nivel de su categoría (Rank A or B en la base de datos CORE, en las principales conferencias de robótica a nivel mundial); 17 Plenarias invitadas & tutoriales; otras >75 presentaciones en otras conferencias. Se indican algunas:

1. **Plenaria invitada** "Perception Systems for Forest Fire Detection and Monitoring. A personal travel through sensor systems", in 4th Intl. Conf. on Sensor Systems & Software, Luca (Italia), Junio 2013.
2. **Tutorial invitado (4 h)** "Remote Open Testbed for Cooperation of Wireless Sensor Networks and Mobile Robots", in 9th European Conf. on Wireless Sensor Networks (EWSN), Trento (Italia), Feb. 2012. **EWSN es la conferencia más prestigiosa de Europa en sistemas de Internet de las Cosas y Redes de Sensores Inalámbricas.**
3. Paneque J.L., Martínez de Dios, J.R., Ollero A., "Multi-sensor 6-dof localization for aerial robots in complex GNSS-denied environments", **IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS)**, 2019. **CORE Rank A.**

4. Paneque J.L., Martínez de Dios, J.R., Ollero A., “Robust Decentralized Context-Aware Sensor Fault Detection with In-Place Self-Calibration”, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS), 2019. **CORE Rank A.**
 5. de San Bernabé A., Martínez-de-Dios J.R., Ollero A. “Mechanisms for efficient integration of RSSI in localization and tracking with Wireless Camera Networks”, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS), 2013. **CORE Rank A.**
 6. Jiménez-González A., Martínez-de Dios J.R., Ollero A., “An integrated testbed for heterogeneous mobile robots and other cooperating objects”, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS), 2010. **CORE Rank A.**
 7. Merino L., Caballero F., Martínez-de Dios J.R., Ollero A., “Cooperative fire detection using unmanned aerial vehicles”, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA), 2005. **CORE Rank A.**
- Citas: 198 (scholar).**

C.3. Proyectos de I+D

Investigador Principal en 15 proyectos de I+D (incluyendo 11 financiados por la Comisión Europea, 2 proyectos Plan Nacional RETOS, 1 PRUEBA DE CONCEPTO); Participación como líder de Paquete de Trabajo o Tarea en otros 44 R&D proyectos (19 proyectos EU y 8 del Plan Nacional RETOS).

1. “RAISE: Robots Aéreos Inteligentes en Cooperación Estrecha con Sistemas IoT para la Inspección Avanzada de Viaductos”. Plan Nacional RETOS (PID2023-149683OB-I00). **Investigador Principal.** Inicio: Sept. 2024. Fin: Agosto 2027. Presupuesto: 168.000 €
2. “ROBMIND: Robots Aéreos Inteligentes para Inspección de Instalaciones Industriales”. Plan Nacional, Prueba de Concepto (PDC2021-121524-I00). **co-Investigador Principal.** Inicio: Diciembre 2011. Fin: Nov. 2023. Presupuesto: 138.000 €
3. “TEMA: Trusted Extremely Precise Mapping and Prediction for Emergency Management”. European Commission (Horizon Europe 2020). **Investigador Principal de la Univ. Sevilla.** Inicio: Diciembre 2022. Fin: Noviembre 2026. Presupuesto: 900.500 €
4. “ARM-EXTEND: Sistema de Manipulación Robótica Aérea con Capacidad de Locomoción Terrestre para Incrementar Eficiencia y Duración de Misiones en Aplicaciones de Mantenimiento”. Plan Nacional RETOS (DPI2017-89790-R). **co-Investigador Principal.** Inicio: Enero 2018. Fin: Junio 2021. Presupuesto: 290.400 €
5. “AEROTWIN: Twinning Coordination Action for Spreading Excellence in Aerial Robotics”. European Commission (H2020, contrato 810321). **Investigador Principal de la Univ. Sevilla.** Inicio: Sept. 2018. Fin: Feb. 2022. Presupuesto: 241.937 €.
6. “ARIESS: Augmented Reality and Indoor Navigation for Enhanced ASSEMBLY”. European Commission (H2020 Programa CleanSky). **Investigador Principal de la Univ. Sevilla.** Inicio: Sept. 2017. Fin: Feb. 2022. Presupuesto: 165.927 €.
7. “EUROC: European Robotics Challenges”, European Commission (FP7, contrato 608849). **Investigador Principal Univ. Sevilla.** Inicio: Junio 2015. Fin: Marzo 2018. Presupuesto: 174.960 €.
8. “AEROARMS: AERIAL ROBOTIC system integrating multiple ARMS and advanced manipulation capabilities for inspection and maintenance”, European Commission (H2020, contrato 644271). **Responsable de tarea.** Inicio: Junio 2015. Fin: Mayo 2019. Presupuesto: 695.000 €
9. “PLANET: PLATform for the deployment and operation of heterogeneous NETworked cooperating objects”, European Commission (FP7, contrato FP7-257649-ICT-2009-5). **Investigador Principal de la Univ. Sevilla.** Inicio: Oct. 2010. Fin: Dic. 2014. Presupuesto: 355.362 €
10. “CONET: Cooperating Object Network of Excellence”, European Commission (FP7, contract INFSo-ICT-224053). **co-Investigador Principal de la Univ. Sevilla.** Inicio: Junio 2008. Fin: Mayo 2012. Presupuesto: 355.362 €

C.4. Contratos de transferencia tecnológica

Coordinador de 17 contratos de transferencia tecnológica a empresas. Participación como líder de Paquetes de Trabajo o Tareas en otros >28 contratos de transferencia tecnológica. Inventor de 3 patentes y 4 sistemas transferidos a empresas.

1. PATENTE: “Apparatus for Obtaining Information on Work and Infrastructures which is based on Unmanned Air Vehicles”, Número de Patente: WO2010026268. Tipo: Internacional. País de prioridad: España. Fecha: 11/03/2010. Propietario: Universidad de Sevilla

2. PATENTE: "Sistema de Inspección de Elementos a Presión de Calderas de Recuperación de Centrales de Generación eléctrica y Método Asociado", Número de Patente: ES 2491391 A1. Tipo: Nacional. Fecha: 05/09/2014. Propietario: IBERDROLA GENERACIÓN S.A.U.
3. CONTRATO "Fusión de información de sensores embarcados en USV". Company: ABANCE SL. **Responsable**. Inicio: Nov. 2022. Fin: Feb. 2025. Presupuesto: 200.000 €
4. CONTRATO "Arquitectura Jerárquica para la Planificación de UAS heterogéneos". Empresa: UAV Navigation. **Responsable**. Inicio: Marzo 2023. Fin: Junio 2025. Presupuesto: 100.000 €.
5. CONTRATO "Sistema de consciencia situacional embarcada". Empresa: WAKE ENGINEERING SL. **Responsable**. Inicio: Marzo 2023. Fin: Junio 2025. Presupuesto: 80.000 €
6. CONTRATO: "SILCAE. Sistema integrado de identificación, localización y monitorización de personas en Centros de Actividades Empresariales". Company: Clever Tecnología S.L. **Responsable**. Inicio: Oct. 2014. Fin: Dic. 2015. Presupuesto: 71.200 €
7. CONTRATO "PROTEC-SENS". Empresa: Grupo ITURRI. **Responsable Técnico**. Inicio: Nov. 2006. Fin: Nov 2009. Presupuesto: 300.000 €
8. CONTRATO "SWARMCOM: Nuevas estrategias de comunicación multi-vehículo". Empresa: TTI Norte SL. **Responsable**. Inicio: Junio 2013. Fin: Dic. 2014. Presupuesto: 110.000 €
9. CONTRATO "INSROCA: Diseño y desarrollo de un robot para inspección de elementos a presión de calderas de recuperación en centrales energéticas". Empresa: Iberdrola. **Responsable**. Presupuesto: 177.000 €. Inicio: Dic 2010. Fin: Dic 2013. Presupuesto: 177.000 €.
10. CONTRATO "Monitorización y medida de incendios forestales empleando helicópteros". Empresa: FAASA AVIACION. **Responsable de Tarea**. Inicio: Oct 2009. Fin: Mayo 2012. Presupuesto: 524.750 €

C.4. Libros completos

1. Martínez de Dios J.R., De San Bernabe A., Torres González A., Ollero A., "Cluster-based Localization and Tracking in Ubiquitous Computing Systems. Springer-Verlag Berlin Heidelberg. 2017. ISBN 978-3-662-54759-5.
2. Karnouskos S., Marrón P.J., Fortino G., Mottola L., Martínez-de Dios J.R., "Applications and Markets for Cooperating Objects", Springer-Verlag Berlin Heidelberg. 2014. ISBN: 978-3642454004.
3. Martínez de Dios J.R., Jiménez González A., De San Bernabe A., Ollero A., "A Remote Integrated Testbed for Cooperating Objects. Springer. 2013. ISBN 978-3-319-01371-8.
4. Martínez de Dios J. R., Garcia Cerezo A., Balaguer C., Barrientos A., Castellanos J.Á., et. al., "El Libro Blanco de la Robotica en España. Investigación, Tecnologías y Formación". Comité Español de Automática. 2011. ISBN 978-84-615-4583-4

C.5. Premios

1. Award "Best Drone-Based Solution" of the 1st EU Drone Awards "ARCOW. Aerial Robot Co-Worker in Plant Servicing", 2017.
2. "BEST PAPER AWARD" in 8th International Workshop on Safety, Security and Rescue Robotics SSRR2010, to the paper entitled "Fire Monitoring with Multiple UAVs for Search and Rescue Missions", by I. Maza, F. Caballero, J. Capitán, J.R. Martínez-de Dios and A. Ollero, 2010
3. "The 2010 EURON/EUROP ROBOTICS TECHNOLOGY TRANSFER AWARDS", 2010
4. "BEST PAPER PRESENTATION AWARD" in 10th Conference on Mobile Robots and Competitions ROBOTICA'2010 to paper "Towards an open testbed for the cooperation of robots and wireless sensor networks", by A. Jiménez, J. R. Martínez de Dios and A. Ollero, 2010.
5. "BEST PAPER AWARD" in Worl Automation Congress WAC'2004, to paper "A New Traning-Based Approach for Robust Thresholding", by J.R. Martínez-de Dios and A. Ollero, 2004.

C.6. Organización de eventos Científicos

Chair General de 3 congresos internacionales; Organización de >15 workshops; Miembro del Comité Técnico de congreso de >60 conferencias

1. General Chair of IEEE SSRR 2022, Sevilla (Sevilla), 2022. **>140 participantes**
2. Local Arrangements Chair of World Automation Congress (WAC), 2004. **>300 participantes**.
3. General Chair of ROBOSENSE2014, Tunes, 2014.
4. General co-Chair of Int. Workshop on Networks of Cooperating Objects, Chicago (USA), 2011.
5. General co-Chair of the Int. Symposium on Robotics and Applications, Budapest (Hungary), 2006.
6. Organizador of "Aerial Robots: Towards Highly Autonomous Drones" in ERF 2024, Rimini (Italy).
7. Organizador de Sesión Especial "Robots cooperating with sensor networks" in ROBOT2017.