Fecha del CVA	25/01/2023

Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre *	Luis Miguel		
Apellidos *	Jiménez García		
Sexo *	Hombre	Fecha de Nacimiento *	
DNI/NIE/Pasaporte *		Teléfono *	(+34) 966658419
URL Web	http://arvc.umh.es/~ljimenez		
Dirección Email	luis.jimenez@umh.es		
Identificador científico	Open Researcher and Contributor ID (ORCID) *	0000-0003-3385-5622	
	Researcher ID	E-6173-2016	
	Scopus Author ID	7102141848	

* Obligatorio

A.1. Situación profesional actual

Puesto	Profesor Titular de Universidad		
Fecha inicio	2011		
Organismo / Institución	Universidad Miguel Hernández de Elche		
Departamento / Centro	Dpto. Ingeniería de Sistemas y Automática / Escuela Politécnica Superior de Elche		
País	España	Teléfono	(+34) 96 665 8419
Palabras clave	Robótica; Automatización e instrumentación; Control; Percepción		

A.3. Formación académica

Grado/Master/Tesis	Universidad / País	Año
Doctor en Automática y Robótica	Universidad Miguel Hernández de Elche	2010
Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Madrid	1992

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Soy Ingeniero Industrial por la Universidad Politécnica de Madrid. Disfruté de una beca pre-doctoral FPI en la misma Universidad. Defendí mi Tesis Doctoral titulada “Inspección visual automatizada en tiempo real aplicada al control de calidad de productos a alta velocidad” en la Universidad Miguel Hernández obteniendo el Doctorado en Automática y Robótica con la mención Cum Laude por unanimidad. Tengo más de 25 años de experiencia como investigador en el campo de la Automatización, Robótica y Visión por Computador, estando actualmente integrado dentro del Grupo de investigación ARVC de la Universidad Miguel Hernández.

En cuanto a mi actividad profesional, soy Profesor Titular de Universidad, en la Universidad Miguel Hernández de Elche dentro del área de conocimiento de Ingeniería de Sistemas y Automática. He ocupado asimismo cargos de gestión académica como Secretario de Departamento en el periodo 2011-2015 y Director del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática en el periodo 2015-2019.

He participado en varios proyectos de investigación con subvención en convocatorias públicas competitivas de I+D+I, 8 proyectos de la convocatoria CICYT, 1 proyecto Europeo CRAFT y 6 proyectos regionales. He sido investigador principal en un proyecto de la Generaliat Valenciana para grupos de investigación consolidables. También ha participado en 12 convenios de transferencia tecnológica. He sido autor, hasta el momento, de más de 90 publicaciones científicas relevantes (tanto en revistas como congresos científicos internacionales) incluidas en bases de datos internacionales. Tengo 3 sexenios de investigación reconocidos.

Soy autor de 11 publicaciones científicas publicadas en revistas impactadas dentro del JCR del SCI (5 Q1, 2 Q2, 3 Q3, 1 Q4). Soy co-autor de 4 patentes. He participado en varias redes temáticas de investigación y colaborado como revisor de revistas científicas de reconocido prestigio.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES

C.1. Publicaciones

AC: Autor de correspondencia; (nº x / nº y): posición firma solicitante / total autores. Si aplica, indique el número de citaciones

1 **Artículo científico**. D. Valiente; L. Payá; L.M. Jiménez; J.Mª Sebastian; O. Reinoso. 2018. "Visual information fusion through Bayesian Inference for Adaptive Probability-Oriented Feature Matching" SENSORS (Q1-JCR). MDPI. 18-7, pp.1-24. ISSN 1424-8220. https://doi.org/10.3390/s18072041

2 **Capítulo de libro**. David Valiente; Luis Payá; Luis M. Jiménez; Jose M. Sebastián; Oscar Reinoso. 2018. Fusing Omnidirectional Visual Data for Probability Matching Prediction Lecture Notes in Computer Science - ACIVS2018: Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems. Springer. 11182, pp.571-583. ISSN 0302-9743, ISBN 978-3-030-01448-3. https://doi.org/https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-01449-0_48

3 **Artículo científico**. F. Amorós; L. Payá; W. Mayol; L.M. Jiménez; O. Reinoso. (4/5). 2020. Holistic descriptors of omnidirectional color images and their performance in estimation of position and orientation IEEE Access (Q1-JCR). 8, pp.81822-81848. ISSN 2169-3536. https://doi.org/10.1109/ACCESS.2020.2990996

4 **Artículo científico**. Berenguer Y.; Payá L.; Reinoso O.; Peidró A.; Jiménez L.M.2018. "Movement Direction Estimation Using Omnidirectional Images in a SLAM Algorithm" Advances in Intelligent Systems and Computing. Springer Nature. 693, pp.640-651. ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-70832-4. https://doi.org/10.1007/978-3-319-70833-1_52

5 **Artículo científico**. L. Payá; O. Reinoso; L.M. Jiménez; M. Juliá. 2017. "Estimating the position and orientation of a mobile robot with respect to a trajectory using omnidirectional imaging and global appearance" PLoS ONE (Q1-JCR). 12-5. ISSN 1932-6203. https://doi.org/10.1371/journal.pone.0175938

6 **Artículo científico**. L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; L. M. Jiménez; and M. Ballesta. 2016. "A Study of Visual Descriptors for Outdoor Navigation Using Google Street View Images" Journal of Sensors (Q2-JCR). ISSN 1687-725X. https://doi.org/10.1155/2016/1537891

7 **Artículo científico**. L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; L.M. Jiménez. 2014. "Appearance-based approach to hybrid metric-topological simultaneous localization and mapping" IET Intelligent Transport Systems (Q3 JCR). 8-8, pp.686-699. ISSN 1751-956X. https://doi.org/10.1049/iet-its.2013.0086

8 **Artículo científico**. R. Puerto; L.M. Jiménez; O. Reinoso. 2010. "Remote Control Laboratory Via Internet Using Matlab and Simulink" Computer Applications in Engineering Education (Q3-JCR). Wiley. 18-4, pp.694-702. ISSN 1061-3773. https://doi.org/10.1002/cae.20274

9 **Artículo científico**. Mónica Ballesta; Arturo Gil; Óscar Reinoso; Luis Payá; Luis M. Jiménez. 2010. "Map Fusion in an Independent Multi-Robot Approach" WSEAS Transactions on Systems. WSEAS. 9-9, pp.959-968. ISSN 1109-2777.

10 **Artículo científico**. Mónica Ballesta; Arturo Gil; Óscar Reinoso; Luis M. Jiménez. 2010. "Multi-robot map alignment in visual SLAM" WSEAS Transactions on Systems. WSEAS. 9-2, pp.213-222. ISSN 1109-2777.

11 **Artículo científico**. R. Costa-Castelló; M. Vallés; L. M. Jiménez; L. Diaz-Guerra; A. Valera; R. Puerto. 2010. "Integración de Dispositivos Físicos en un Laboratorio Remoto de Control Mediante Diferentes Plataformas: Labview, Matlab y C/C++" RIAI: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (Q4-JCR). CEA-IFAC. 7 Num. 1, pp.22-34. ISSN 1697-7912. https://doi.org/10.1016/S1697-7912(10)70005-4

12 **Artículo científico**. C. Fernández; M.A. Vicente; L.M.; Jiménez.2005. "Virtual Laboratories for Control Education: a Combined Methodology" International Journal of Engineering Education (Q3-JCR). pp.1059-1067. ISSN 0949-149X.

13 **Artículo científico**. F. Torres; L.M. Jiménez; F.A. Candelas; J.M. Azorín; R.J. Agulló. 2002. "Automatic Inspection for Phase-Shift Reflection Defects in Aluminium Web Production" Journal of Intelligent Manufacturing (Q1-JCR). 13-3, pp.151-156. ISSN 0956-5515. https://doi.org/10.1023/A:1015708604169

14 **Artículo científico**. F. Torres; F.A. Candelas; S.T. Puente; L.M. Jiménez; C. Fernández; R.J. Agulló. 1999. "Simulation and scheduling of Real-Time Computer Vision Algorithms" Lecture Notes in Computer Science (Q1-JCR). Springer. 1542, pp.98-114. ISSN 0302-9743. https://doi.org/10.1007/3-540-49256-9_7

15 **Artículo científico**. F. Torres; J.M. Sebastián; R. Aracil; L.M. Jiménez; O. Reinoso. 1998. "Automated Real-Time Visual Inspection System for High-Resolution Superimposed Printings" Image and Vision Computing (Q2-JCR). 16, pp.947-958. ISSN 0262-8856. https://doi.org/10.1016/S0262-8856(98)00059-6

16 **Capítulo de libro**. L. Payá; V.I. Montoya; D. Úbeda; L.M. Jiménez; O. Reinoso. 2016. "Development of a graphical interface to simulate control systems using modern control techniques" IEEE Multiconference on Systems and Control, MSC 2016. IEEE. pp.833-838. ISBN 978-1-5090-0754-7. https://doi.org/10.1109/CCA.2016.7587922

17 **Capítulo de libro**. Francisco Amoros; Luis Paya; Oscar Reinoso; Luis M. Jimenez; Miguel Julia. 2014. "Topological Height Estimation Using Global Appearance of Images" Advances in Intelligent Systems and Computing ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference Advances in Robotics. Springer Verlag. 253, pp.77-89. ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-03653-3. https://doi.org/10.1007/978-3-319-03653-3_7

18 **Capítulo de libro**. L. Paya; O. Reinoso; D. Ubeda; L.M. Jiménez; J.Mª Marin. 2011. "Development of a Web-based educational platform to interact with remote mobile robots Developing and Utilizing E-Learning Applications. IGI Global. pp.46-65. ISBN 978-16-169-2791-2. https://doi.org/10.4018/978-1-61692-791-2.ch003

C.3. Proyectos y Contratos

1 **Proyecto**. PROMETEO/2021/075, Hacia una mayor integración de robots inteligentes en la sociedad: navegar, reconocer y manipular. Generalitat Valenciana. Oscar Reinoso García. (Universidad Miguel Hernández de Elche). 01/01/2021-31/12/2024. 588.353 €. Miembro de equipo.

2 **Proyecto**. PID2020-116418RB-I00, Robots híbridos y reconstrucción multisensorial para aplicaciones en estructuras reticulares. Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología. Oscar Reinoso García. (Universidad Miguel Hernández). 09/2021-31/08/2024. 140.965 €.

3 **Proyecto**. AICO/2019/031, Creación de modelos jerárquicos y localización robusta de robots móviles en entornos sociales. Generalitat Valenciana. Luis Payá Castelló. (Universidad Miguel Hernández de Elche). 01/01/2019-31/03/2021. 40.000 €. Miembro de equipo.

4 **Proyecto**. DPI2016-78361-R, "Creación de Mapas Mediante Métodos de Apariencia Visual para la Navegación de Robots". Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología. Oscar Reinoso García. (Universidad Miguel Hernández). 01/2017-31/12/2019. 163.350 €.

5 **Proyecto**. DPI2013-41557-P, "Navegación de Robots en Entornos Dinámicos Mediante Mapas Compactos con Información Visual de Apariencia Global". CICYT. Oscar Reinoso García. (Universidad Miguel Hernández). 01/2014-31/05/2017. 102.850 €.

6 **Proyecto**. AICO/2015/021, "Localización y Creación de Mapas Visuales para Navegación de Robots con 6 GDL". Generalitat Valencia. Luis Miguel Jiménez García. (Universidad Miguel Hernández). 01/2015-31/12/2016. 40.000 €.

7 **Proyecto**. DPI2010-15308, "Exploración Integrada de Entornos Mediante Robots Cooperativos para la Creación de Mapas 3D Visuales y Topológicos que Puedan ser Usados en Navegación con 6 Grados de Libertad". CICYT. Oscar Reinoso García. (Universidad Miguel Hernández). 01/2011-31/12/2013. 166.980 €.

8 **Proyecto**. DPI2007-61197, "Sistemas de Percepción Visual Móvil y Cooperativo como Soporte para la Realización de Tareas con Redes de Robots". CICYT. Oscar Reinoso García. (Universidad Miguel Hernández). 10/2007-09/2010. 272.722 €.

9 **Proyecto**. CRAFT-1999-70460 / G1ST-CT-2001-50063, "AYILTH: Area Yield Improvement in the fabrication of Leather, enhancing leather characteristics and diminishing environmental impact". CRAFT programa GROWTH. María José Frutos. (Universidad Miguel Hernández). 08/2001-07/2003. 296.500 €.

10 **Contrato**. Empleo de algoritmos para conciencia situacional en vuelo mediante visión artificial Abionica Solutions S.L.. Arturo Gil Aparicio. 05/2021-30/11/2021. 13.200 €.

11 **Contrato**. Desarrollo de algoritmos de detección y seguimiento de marcas visuales artificiales para la navegación de drones en tareas de inspección de grandes terrenos Abionica Solutions S.L.. Arturo Gil Aparicio. 11/2020-01/04/2021. 7.500 €.

12 **Contrato**. "Desarrollo de un software para la detección y medición de los diferentes tonos de piel" PIES CUADRADOS LEATHER SL. O. Reinoso. 27/06/2018-27/09/2019. 62.260 €.

13 **Contrato**. "Development of localization methods for a mobile robot for foam insulation projection in underfloor void" Qbot Ltd. Bendon Valley. Wandsworth London (UK). Oscar Reinoso. García. 11/2015-01/05/2016. 5.000 €.

14 **Contrato**. "SUPVERT Vehículo Autónomo Aéreo para Inspección de estructuras Verticales" IXION INDUSTRY AND AEROSPACE SL. Oscar Reinoso. García. 02/2013-01/08/2014. 9.500 €.

15 **Contrato**. "iCOPILOT Asistente inteligente a la conducción" IXION INDUSTRY AND AEROSPACE SL. Oscar Reinoso. García. 02/2013-01/08/2014. 18.000 €.

C.4. Actividades de transferencia y explotación de resultados

1 **Patente de invención**. O.Reinoso; M. Ballesta; A. Gil; L.M. Jiménez; L. Payá; J.M. Marín; A. Peidró; D. Úbeda. ES 2684377 B2. MÓDULO ROBÓTICO Y ROBOT MODULAR QUE COMPRENDE DICHO MÓDULO ROBÓTICO España. 13/05/2019. Universidad Miguel Hernández de Elche.

2 **Patente de invención**. J.M. Marín; M. Ballesta; A. Gil; L.M. Jiménez; L. Payá; A. Peidró; O. Reinoso; D. Úbeda. ES 2667440 B1. PINZA DE RETRACCIÓN AUTOMÁTICA PARA ROBOT España. 13/02/2019. Universidad Miguel Hernández de Elche.

3 **Patente de invención**. J.M. Marín; L.M. Jiménez; L. Payá; A. Peidró; O.Reinoso. ES 2774848 B2. MECANISMO DE VARIACIÓN DE LA GEOMETRÍA DE UN VEHÍCULO DE AL MENOS DOS RUEDAS España. 22/01/2019. Universidad Miguel Hernández de Elche.

4 **Patente de invención**. Luis Payá Castelló; José María Marín López; Luis Miguel Jiménez García; Oscar Reinoso García; David Úbeda González; Arturo Gil Aparicio. ES 2 414 308 A2. DISPOSITIVO DE CONTROL DE UNA INSTALACIÓN DE AGUA CALIENTE SANITARIA 23/09/2014. Universidad Miguel Hernández.

5 **Patente de invención**. Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García; Luis Miguel Jiménez García; Arturo Gil Aparicio; David Úbeda González; José María Marín López. ES2387146 B2. MECANISMO Y MÓDULO ARTICULADO España. 12/11/2013. Universidad Miguel Hernández.

6 **Patente de invención**. María Asunción Vicente Ripoll; Rafael Puerto Manchón; Luis Miguel Jiménez García; César Fernández Péris. ES 2255 371 A1. EQUIPO PARA ENSAYOS DE TRACCIÓN DE PROBETAS DE MATERIALES LAMINARES FLEXIBLES España. 13/06/2007. Universidad Miguel Hernández.