

Parte A. DATOS PERSONALES		Fecha del CVA	20/05/2020
Nombre y apellidos	Vicente Matellán Olivera		
DNI/NIE/pasaporte	09770121C	Fecha Nacimiento	25/04/1968
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	L-4309-2014	
	Código Orcid	0000-0001-7844-9658	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de León		
Dpto./Centro	Depto. Ingenierías Mecánica, Informática y Aeroespacial Escuela Ingenierías Industrial e Informática		
Dirección	Campus de Vegazana s/n 24008 León		
Teléfono	987291743	Correo electrónico	vicente.matellan@unileon.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	5/04/2020
Espec. cód. UNESCO	120304, 120305, 120310, 120325, 330412		
Palabras clave	Robótica, Sistemas Hápticos, Visión Artificial, e-Learning		

A.2. Formación académica (*título, institución, fecha*)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Licenciado en Informática	Universidad Politécnica de Madrid	1993
Doctor en Informática	Universidad Politécnica de Madrid	1998

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica

- Sexenios de investigación: 3 de 3 posibles (último solicitado 2019, no resuelto)
- 1 Sexenio de Transferencia.
- Tesis doctorales dirigidas: 11
- h-index: 18 ([Google Scholar](#))

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM (3500 caracteres máximo)

Realicé mi formación universitaria en la universidad Politécnica de Madrid (UPM). En octubre de 1993 me incorporé como ayudante de escuela universitaria a la Universidad Carlos III de Madrid (UC3M). En 1995 pasé a ser ayudante de universidad y al terminar mi tesis doctoral pasé a ocupar plaza de ayudante doctor en la misma universidad. En octubre de 1999 me incorporé a la Universidad Rey Juan Carlos (URJC), donde obtuve la plaza de profesor titular de universidad en el área de Arquitectura y Tecnología de Computadores. En febrero de 2008 me incorporé a la Universidad de León (ULE) como profesor titular de universidad de la misma área de conocimiento.

En cuanto a los indicios de calidad sobre mi actividad académica, tengo evaluados positivamente 3 tramos de investigación (sexenios), 4 de docencia y uno de transferencia, habiendo solicitado en 2019 el cuarto de investigación y el quinto tramo de docencia.

Google Scholar me calcula un índice-h de 18. Como resumen de mis publicaciones, he realizado más de 260 trabajos entre libros (4 docentes publicados en la editorial Mc Graw-Hill y uno colectivo de investigación editado por Dykinson y reeditado posteriormente por la UNED y traducido al italiano), artículos en revistas internacionales y nacionales (48 de investigación y 27 de difusión) y comunicaciones a conferencias internacionales (64) y nacionales (70), además de haber impartido múltiples conferencias en diferentes eventos. He sido igualmente editor de 4 libros de actas de congresos y formado parte en el comité de programa de numerosos workshops, *simposia* y conferencias.

Soy en la actualidad el presidente de la Sociedad de Investigación en Agentes Físicos, asociación que engloba grupos de investigación de más de 20 universidades españolas trabajando. La asociación fue fundada en 2008 con el código de identificación del Ministerio del Interior 85412104G. También fui socio fundador y soy vocal de la Sociedad Española de Investigación en Robótica (SEIDROB) desde su creación.

Igualmente soy miembro de la Robotics & Automation Society del IEEE, formando parte del Technical Committee on Software Engineering for Robotics and Automation. He formado parte de EURON (European Robotics Research Network) financiada por la UE

(FP6–507728), primero como investigador responsable del grupo de robótica de la y luego como parte del grupo de la ULE.

He impartido asignaturas de posgrado (máster y doctorado) en esas mismas tres universidades públicas (UC3M, URJC y ULE). Igualmente he participado en otros programas de doctorado como invitado, impartiendo conferencias en la Universidad de Alicante y en la Universidad de Alcalá de Henares y en el programa de doctorado de la Universidad de Deusto durante 3 años, dos de los cuales fui responsable de asignatura y único profesor de la misma.

Otro aspecto destacable de mi capacidad formativa es la dirección de tesis doctorales. He dirigido 11 tesis doctorales, 1 en la UPM, 2 en la Technische Universität Wien, 3 en la ULE y 5 en la URJC. Estas 5 últimas dentro del programa de doctorado con mención de calidad de dicha universidad. De las 11 tesis, 3 han tenido mención de doctorado europeo o internacional. Otro indicio de mi capacidad de liderazgo en mi campo es que he formado parte de 25 tribunales de tesis doctorales en 15 universidades españolas diferentes. En la actualidad estoy dirigiendo 3 tesis doctorales.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones (5-10 más relevantes últimos años)

1) Artículo: Francisco Javier Rodríguez-Lera, Vicente Matellán, Francisco Martín-Rico y Ángel Manuel Guerrero-Higueras. **2020**. *A Context-Awareness Model for Activity Recognition in robot-assisted scenarios*. Expert Systems.

DOI: [10.1111/exsy.12481](https://doi.org/10.1111/exsy.12481) Índice de impacto: 1.505 (Q2) JCR 2018

2) Artículo: Álvaro Botas, Ricardo J Rodríguez, Vicente Matellán, Juan F. García, M. T. Trobajo, Miguel V Carriegos. **2020**. *On Fingerprinting of Public Malware Analysis Services*. Logic Journal of the IGPL.

DOI: [10.1093/jigpal/jzz050](https://doi.org/10.1093/jigpal/jzz050). Índice de impacto: 0,609 (Q2) JCR 2018.

3) Artículo: Jonatan Ginés, Francisco Martín, David Vargas, Francisco J. Rodríguez-Lera y Vicente Matellán. **2019**. *Social Navigation in a Cognitive Architecture using Dynamic Proxemic Zones*. Sensors, 19(23).

DOI: [10.3390/s19235189](https://doi.org/10.3390/s19235189). Índice de impacto: 3.031 (Q1) JCR 2018

4) Artículo: Ángel Manuel Guerrero-Higueras, Claudia Álvarez-Aparicio, María Carmen Calvo-Olivera, Francisco Javier Rodríguez-Lera, Camino Fernández-Llamas, Francisco Martín and Vicente Matellán. *Tracking People with a Mobile Robot from 2D LIDAR Scans using Full Convolutional Neural Networks*. **2019**. Frontiers in Neurorobotics.

DOI: [10.3389/fnbot.2018.00085](https://doi.org/10.3389/fnbot.2018.00085). Índice de impacto: 3,000 (Q2) JCR 2018

5) Artículo: Francisco Martín Rico, Vicente Matellán. Francisco J Rodriguez Lera. *Octree-based localization using RGB-D data for indoor robots*. **2019**. Engineering Applications of Artificial Intelligence, Volume 77, Pages 177-185

DOI: [10.1016/j.engappai.2018.10.002](https://doi.org/10.1016/j.engappai.2018.10.002). Índice de impacto: 2,819 (Q1) JCR 2018

6) Artículo: Álvaro Fernández, Camino Fernández, José Ángel Miguel Dávila, Miguel Ángel Conde, Vicente Matellán. *Supercomputers to improve the performance in higher education: a review of the literature*. Computers and Education. Volume 128, January **2019**, Pages 353-364.

DOI: [10.1016/j.compedu.2018.10.004](https://doi.org/10.1016/j.compedu.2018.10.004). Índice de impacto: 4,538 (Q1, 7/105) JCR 2018.

7) Artículo: Francisco J. Rodríguez Lera, Francisco Martín Rico y Vicente Matellán, **2019**. *Neural Networks for Recognizing Human Activities in Home-like Environments*. Integrated Computer-Aided Engineering (ICAE) Vol 26, no. 1, pp. 37-47.

DOI: [10.3233/ICA-180587](https://doi.org/10.3233/ICA-180587). Índice de impacto: 4,904 (Q1) JCR 2018.

8) Artículo: Vicente Matellán, Tamara Bonaci, and Giedre Sabaliauskaite, **2018**. *Cyber-security in robotics and autonomous systems*. Robotics and Autonomous Systems, Volume 100, February 2018, Pages 41-42.

DOI: [10.1016/j.robot.2017.10.020](https://doi.org/10.1016/j.robot.2017.10.020). Índice de impacto: 2,638 (Q2) JCR 2017

9) Artículo: Claudia Álvarez, Vicente Matellán, Francisco Martín, María-Carmen Calvo,

Ángel M. Guerrero-Higueras, Francisco J. Rodríguez-Lera, **2018** *Benchmark dataset for evaluation of range-based people tracker classifiers in mobile robots*. *Frontiers in Neurobotics*, January.

DOI: [10.3389/fnbot.2017.00072](https://doi.org/10.3389/fnbot.2017.00072). Índice de impacto: 2.606 (Q2) JCR 2017

10) Artículo: Ángel Manuel Guerrero-Higueras, Noemí De Castro-García, Francisco Javier Rodríguez-Lera, *Vicente Matellán*, **2017**. *Empirical analysis of cyber-attacks to an indoor real time localization system for autonomous robots*. *Computers & Security*.

DOI: [10.1016/j.cose.2017.06.013](https://doi.org/10.1016/j.cose.2017.06.013). Índice de Impacto: 2.650 (Q2) JCR 2017.

C.2. Proyectos (máximo 5-7)

1) Detección y caracterización automática de problemas de ciberseguridad en plataformas robóticas. Financiación: Agencia Estatal de Investigación (AEI). RTI2018-100683-B-I00. Responsable: Camino Fernández Llamas. (Universidad de León). Duración: 01/01/2019 – 31/12/2021. Presupuesto: 60.742,00 €

2) EUpriv8: New data privacy regulation in the European Union - Impact on EU citizens and organizations. Financiación: European Commission (Jean Monnet Information Project, 611826-EPP-1-2019-1-ES-EPPJMO-PROJECT). Responsable: Camino Fernández Llamas. (Universidad de León). Duración: 1-09-2019 al 28-02-2021. Presupuesto: 79.822 €

3) RoboSTEAM: Integrating STEAM and Computational Thinking Development by Physical Devices. Financiación: Comisión Europea, 2018-1-ES01-KA201-050939. Responsable: Camino Fernández Llamas. (Universidad de León). Duración: 01/10/2018-30/09/2020. Presupuesto: 204.620 €

4) CIFIL: Desarrollo de sistemas para la caracterización de infraestructuras ferroviarias mediante imagen Lidar (CIFIL). Financiación: Programa Estatal de Investigación, Desarrollo e Innovación Orientada a los Retos de la Sociedad, RTC-2016-5166-4. Responsable: Camino Fernández Llamas. (Universidad de León). Duración: 01/05/2016-31/12/2019. Presupuesto: 100.947,82 €.

5) Desarrollo de componentes software reutilizables basados en aprendizaje automático para la ciberseguridad en robots autónomos. Financiación: Junta de Castilla y León. Responsable: Camino Fernández Llamas. (Universidad de León). Duración: 01/11/2017-30/10/2019. Presupuesto: 119.945 €.

6) Banking Platform to provide Basic Knowledge on Key Issues about EU Financial System. Financiación: Comisión Europea. Responsable: Camino Fernández Llamas. (Universidad de León). Duración: 01/09/2017- 31/08/2019. Presupuesto: 39.391 €.

7) SIRMAVED: Desarrollo de un sistema integral robótico de monitorización e interacción para personas con daño cerebral adquirido y dependientes. Financiación: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad, DPI2013-40534-R. Responsable: Dr. D. Miguel Ángel Cazorla Quevedo (Universidad de Alicante). Duración: 01/01/2014 al 31/12/2016. Presupuesto:

C.3. Contratos

Convenio. Adenda 4: Caracterización de amenazas persistentes

Financiación: INCIBE SA

Fechas: 17/12/2018 - 16/12/2021

Participación: Investigador Principal

Importe: 1.453.451,34 €

Art 83 LOU. Título: Seguridad y privacidad en sistemas con capacidades autónomas

Financiación: INCIBE SA
Fechas: 17/12/2015 - 16/12/2018
Participación: Investigador Principal
Importe: 265.829,91 €

Art 83 LOU. Título: Cátedra Telefónica
Financiación: Telefónica SA
Fechas: 18/07/2011 - 31/12/2015
Participación: Investigador Principal
Importe: 184.850,00 €

Art 83 LOU Título: Seguridad en Dispositivos móviles
Financiación: INTECO SA
Fechas: 19/07/2012 - 30/03/2014
Participación: Investigador Principal
Importe: 159.604,05 €

C.4. Tesis doctorales dirigidas

Ángel Manuel Guerrero Higuera (2017). Modelo de gestión de información meteorológica para calibración y validación de algoritmos de detección de riesgos meteorológicos y otras aplicaciones. Co-dirigida con el Dr. D. Eduardo García Ortega y la Dra. Laura López Campano. Universidad de León

Francisco Javier Rodríguez Lera. (2015) Design, Fabrication, and Validation of a Socially Assistive Robot Based on Augmented Reality. Universidad de León.

Juan Felipe García Sierra. (2011) Contributions to the computation of visual attention. Application to the control of a humanoid robot. Co-dirigida con el Dr. D. Miguel Carriegos. Universidad de León.

Tobias Deutsch. (2011) Human Bionically Inspired Autonomous Agents. Co-dirigida con el Dr. D. Dietmar Dietrich. Technische Universität of Wien. Institute of Compute Technologie. <http://katalog.ub.tuwien.ac.at/AC07810502>

Carlos Enrique Agüero Durán. (2010) Técnicas de percepción compartida aplicadas a la asignación dinámica de roles en equipos de robots móviles. Codirigida con el Dr. D. José María Cañas Plaza. Univ. Rey Juan Carlos.

Adolfo García Emilió. (2009) El programa Gráfica v.1,0 en el diagnóstico de la displasia de cadera en mastines españoles. Codirigida con el Dr. D. José Manuel Gonzalo-Orden, Universidad de León.

Francisco Martín Rico. (2008) Aportaciones a la auto-localización de robots autónomos en entornos dinámicos. Codirigida con el Dr. D. José María Cañas Plaza. Universidad Rey Juan Carlos.

Pablo Barrera González (2008). Aplicación de los métodos secuenciales de Monte Carlo al seguimiento visual 3D de múltiples objetos. Co-dirigida con el Dr. D. José María Cañas Plaza. Universidad Rey Juan Carlos.

Óscar Serrano Serrano. (2008) Contributions to the Automatic Analysis of Microarray Images. Universidad Rey Juan Carlos.

Miguel Ortuño Pérez. (2006) Protocolo De Encaminamiento En Origen Con Identificadores No Únicos Para Redes Ad-Hoc De Dispositivos Con Recursos Limitados. Universidad Rey Juan Carlos.

José María Cañas Plaza. (2003) Jerarquía Dinámica de Esquemas para el Control de Robots Autónomos. Universidad Politécnica de Madrid.