

c v n CURRÍCULUM VITAE NORMALIZADO



Generado desde: Editor CVN de FECYT
Fecha del documento: 22/02/2021
v 1.4.3
c6b0a02e91f0830d1377b2e21cd12a2a

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en <http://cvn.fecyt.es/>



Indicadores generales de calidad de la producción científica

Descripción breve de los principales indicadores de calidad de la producción científica (sexenios de investigación, tesis doctorales dirigidas, citas totales, publicaciones en primer cuartil (Q1), índice h...). Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Soy autora de 17 artículos científicos en revistas de prestigio, entre ellos 14 en revistas JCR:

- 4 artículos JCR Q1
- 4 artículos JCR Q2
- 5 artículos JCR Q3
- 1 artículos JCR Q4

Además, soy autora de 2 editoriales en revistas de prestigio y de artículos en congresos relevantes como el IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). También soy Editora Asociada de la revista IEEE Robotics and Automation Letters (RA-L) (Q1).

He codirigido una tesis doctoral y he participado en la organización de tres congresos y un workshop.

Índice h = 9 (Publons)

Índice h = 11 (Google Scholar)

Situación profesional actual**Entidad empleadora:** Universidad Politécnica de Madrid**Tipo de entidad:** Universidad**Categoría profesional:** Prof. Contratado Dr.**Fecha de inicio:** 01/09/2020**Modalidad de contrato:** Contrato laboral indefinido**Régimen de dedicación:** Tiempo completo**Cargos y actividades desempeñados con anterioridad**

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad Politécnica de Madrid	Prof. Ayudante Dr	01/09/2016
2	Ixon Industry and Aerospace	Ingeniera Senior en Robótica	01/10/2015
3	Vienna University of Technology (TU Wien)	Postdoc researcher	15/09/2013
4	Universidad Politécnica de Madrid	Personal Investigador de Apoyo (PIA)	01/03/2009
5	Universidad Politécnica de Madrid	Researcher	01/05/2008
6	Universidad Politécnica de Madrid	Postdoc researcher	01/03/2013
7	Universidad Politécnica de Madrid	Becario Universidad Politécnica de Madrid Doctorado	01/01/2009

1 Entidad empleadora: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad**Categoría profesional:** Prof. Ayudante Dr**Fecha de inicio-fin:** 01/09/2016 - 01/09/2020**2 Entidad empleadora:** Ixon Industry and Aerospace **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial**Categoría profesional:** Ingeniera Senior en Robótica**Fecha de inicio-fin:** 01/10/2015 - 31/08/2016**3 Entidad empleadora:** Vienna University of Technology (TU Wien)**Departamento:** ACIN Institute of Automation and Control**Categoría profesional:** Postdoc researcher**Fecha de inicio-fin:** 15/09/2013 - 31/08/2015**Modalidad de contrato:** Contrato laboral temporal



- 4** **Entidad empleadora:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad Madrid
Categoría profesional: Personal Investigador de Apoyo (PIA)
Fecha de inicio-fin: 01/03/2009 - 01/03/2013 **Duración:** 4 años
- 5** **Entidad empleadora:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad Madrid
Categoría profesional: Researcher
Fecha de inicio-fin: 01/05/2008 - 01/01/2009
- 6** **Entidad empleadora:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad Madrid
Departamento: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales
Ciudad entidad empleadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Categoría profesional: Postdoc researcher **Gestión docente (Sí/No):** No
Fecha de inicio: 01/03/2013 **Duración:** 6 meses
Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 7** **Entidad empleadora:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad Madrid
Departamento: Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial, Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales
Ciudad entidad empleadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Categoría profesional: Becario Universidad Politécnica de Madrid Doctorado **Gestión docente (Sí/No):** No
Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 2 meses
Modalidad de contrato: Becario/a (pre o posdoctoral, otros)
Régimen de dedicación: Tiempo completo



Formación académica recibida

Titulación universitaria

Otra formación universitaria de posgrado

Tipo de formación: Máster

Titulación de posgrado: Máster en automática y robótica

Ciudad entidad titulación: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

Fecha de titulación: 10/2008

Formación especializada, continuada, técnica, profesionalizada, de reciclaje y actualización (distinta a la formación académica reglada y a la sanitaria)

- 1 Título de la formación:** Labview core-1
Entidad de titulación: NATIONAL INSTRUMENTS SPAIN, S.L. (ETSI Aeronáuticos UPM)
Fecha de finalización: 27/10/2016 **Duración en horas:** 18 horas
- 2 Título de la formación:** European Summer School on Life and Cognition
Entidad de titulación: Universidad del País Vasco **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de finalización: 07/2010
- 3 Título de la formación:** Matlab Technology Tour 2010
Entidad de titulación: Matlab
Fecha de finalización: 04/2010
- 4 Título de la formación:** Summer School on Image and Robotics (participation scholarship received)
Entidad de titulación: Université Blaise Pascal
Fecha de finalización: 07/2008
- 5 Título de la formación:** Supercomputers programming initiation course (participation scholarship received)
Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de finalización: 07/2006



Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Alemán		A1	A1	A1	A1
Francés		B1	A1	A1	B1
Inglés		C2	C2	C2	C2

Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- Título del trabajo:** Positioning and Mapping for Aerial Robots using on-board Perception for Autonomous Missions
Codirector/a tesis: Pascual Campoy Cervera; Paloma de la Puente Yusty
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Hriday Bavle
Calificación obtenida: Cum Laude
Fecha de defensa: 27/11/2019
Mención de calidad: Si
- Título del trabajo:** SVILUPPO DI UN SIMULATORE ED UN EDITOR DI MONDI 3D PER LA ROBOTICA MOBILE (Development of a simulator and a 3D world editor for mobile robotics applications)
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Diego Rodriguez-Losada González
Entidad de realización: Universita degli Studi Roma Tre **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Italia
Alumno/a: Cosimo Palazzo
Calificación obtenida: Maximum
Fecha de defensa: 27/10/2010
- Título del trabajo:** Adquisición De Conocimiento De Un Robot Social
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Koro Irusta
- Título del trabajo:** Application of computer vision techniques for laser-based global localization of a mobile robot in a known static environment
Entidad de realización: TU Wien
Alumno/a: Miguel Castellón
- Título del trabajo:** DISEÑO Y FABRICACIÓN DE UN PROTOTIPO PORTÁTIL CAPAZ DE MONITORIZAR EN TIEMPO REAL LA CALIDAD DEL AGUA
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Pablo Fernández



- 6** **Título del trabajo:** Desarrollo De Herramientas de Gestión de Entornos y Mapas Híbridos para Aplicaciones de Robótica Móvil.
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Víctor Labián
- 7** **Título del trabajo:** Evaluación De Un Algoritmo De Localización Híbrida Para Un Robot Móvil Dotado De Láser Y Cámara Omnidireccional
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Elena Martín
- 8** **Título del trabajo:** Implementación Y Comparativa De Algoritmos De Control Y Planificación Local Para Robots Móviles Utilizando ROS
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Adriana Padilla
- 9** **Título del trabajo:** Localización De Un Dron Mediante Un Sensor Laser 3d Y Un Algoritmo De Filtro De Partículas 2d Para Tareas De Inspección En Entornos No Estructurados
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Paul Espinosa
- 10** **Título del trabajo:** Localización De Un Vehículo Autónomo Mediante El Uso De Elementos Geo-Referenciados Verticales Del Entorno
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Alberto Hermosín
- 11** **Título del trabajo:** Particle Filter Localization Using Visual Markers Based Omnidirectional Vision and a Laser Sensor
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Patricia Javierre
- 12** **Título del trabajo:** Semantic Mapping in the Cloud
Entidad de realización: Everis y ETSII-UPM
Alumno/a: Gonzalo Nuño
- 13** **Título del trabajo:** Localización Híbrida De Robots Móviles Utilizando Sensores Rgb-D: Desarrollo Y Evaluación En Entornos Complejos
Entidad de realización: ETSII-UPM
Alumno/a: Miguel Beteta



Experiencia científica y tecnológica

Actividad científica o tecnológica

Proyectos de I+D+i financiados en convocatorias competitivas de Administraciones o entidades públicas y privadas

- 1** **Nombre del proyecto:** Aloof: Autonomous Learning of the Meaning of Objects
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Barbara Caputo
- 2** **Nombre del proyecto:** Arabot: Autonomous Rational Robots
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Entidad/es financiadora/s:
National DPI 2010-21247-C02-01
- 3** **Nombre del proyecto:** Cogdrive, subproyecto 3: Técnicas de Inteligencia Artificial y Ayuda a la Navegación Autónoma
Ciudad entidad realización: Comunidad de Madrid, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pablo San Segundo; Paloma de la Puente
- 4** **Nombre del proyecto:** Hobbit: The Mutual Care Robot.
Entidad de realización: Vienna University of Technology
Ciudad entidad realización: Vienna, Austria
Entidad/es financiadora/s:
EC Seventh Framework Programme Grant Agreement no: 288146
- 5** **Nombre del proyecto:** I2L : Intelligent Inspection of Power Lines
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Entidad/es financiadora/s:
INNPACTO: PT-2012-0491-120000
- 6** **Nombre del proyecto:** Integration of Intelligent Behaviors in Tour-Guide Robots
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Entidad/es financiadora/s:
National DPI-2004-07907-C02-01
- 7** **Nombre del proyecto:** Navegase: Navegacion Asistida Mediante Leguaje Natural
Ciudad entidad realización: España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando Matía Espada; Basil Al-Hadithi



- 8 Nombre del proyecto:** RoboCity2030-DIH-CM Madrid Robotics Digital Innovation Hub (“Robótica aplicada a la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos, fase IV
Ciudad entidad realización: Comunidad de Madrid, España
- 9 Nombre del proyecto:** RoboCity2030-III-CM (“Robótica aplicada a la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos, fase III”
Ciudad entidad realización: Comunidad de Madrid, España
- 10 Nombre del proyecto:** Robonauta: Integration of Knowledge Models for the Autonomous Setup of an Interactive Robot at Museums and Trade Fairs
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Entidad/es financiadora/s:
National DPI2007-66846-C02-01

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** VPS-SLAM: Visual Planar Semantic SLAM for Aerial Robotic Systems. IEEE Access. 01/2020.
DOI: 10.1109/ACCESS.2020.2983121
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q1
Publicación relevante: Si
- 2** Grasping Objects From the Floor in Assistive Robotics: Real World Implications and Lessons Learned. IEEE Access. 09/2019.
DOI: 10.1109/ACCESS.2019.2938366
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q1
Publicación relevante: Si
- 3** Robot Navigation in Domestic Environments: Experiences Using RGB-D Sensors in Real Homes. Journal of Intelligent and Robotic Systems. 05/2019.
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-018-0885-6>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q3
Publicación relevante: Si
- 4** System transparency in shared autonomy: A mini review. Frontiers in Neurobotics. 11/2018.
DOI: <https://doi.org/10.3389/fnbot.2018.00083>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q2
Publicación relevante: Si



- 5** Paloma De la Puente Yusty; Diego Rodriguez-Losada Gonzalez. Feature based graph SLAM with high level representation using rectangles. Robotics And Autonomous Systems. 63 - null, pp. 80 - 88. 01/2015. ISSN 0921-8890
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2014.09.006>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q2
Índice de impacto: 1,156
Publicación relevante: Si
- 6** P. De La Puente; D. Rodriguez-Losada. Feature based graph-SLAM in structured environments. Autonomous Robots. 37 - 3, pp. 243 - 260. 2014. Disponible en Internet en: <<http://www.scopus.com/inward/record.url?eid=2-s2.0-84905753756&partnerID=MN8TOARS>>.
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10514-014-9386-z>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q2
Publicación relevante: Si
- 7** Diego Rodriguez-Losada Gonzalez; Pablo San Segundo Carrillo; Miguel Hernando Gutierrez; Paloma De la Puente Yusty; Alberto Valero. GPU-Mapping: Robotic Map Building with Graphical Multiprocessors. Robotics and Automation Magazine. 20 - null, pp. 40 - 51. 06/2013. ISSN 1070-9932
DOI: 10.1109/MRA.2012.2220503
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q1
Publicación relevante: Si
- 8** alberto valero-gomez; paloma de la puente; miguel hernando. Impact of Two Adjustable-Autonomy Models on the Scalability of Single-Human/Multiple-Robot Teams for Exploration Missions. HUMAN FACTORS. 53 - 6, pp. 703 - 716. 2011. ISSN 0018-7208
DOI: <https://doi.org/10.1177/0018720811420427>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Q2
Índice de impacto: 1,373
Publicación relevante: Si
- 9** Results of Field Trials with a Mobile Service Robot for Older Adults in 16 Private Households. ACM Transactions on Human-Robot Interaction. 12/2019.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 10** Sensor Fusion for Tour-Guide Robot Localization. IEEE Access. 01/2019.
DOI: 10.1109/ACCESS.2018.2885648
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Tipo de soporte: Revista
Categoría: Q1
- 11** Fast and Robust Flight Altitude Estimation of Multirotor UAVs in Dynamic Unstructured Environments Using 3D Point Cloud Sensors. Aerospace. 09/2018.
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
- 12** A Deep Reinforcement Learning Strategy for UAV Autonomous Landing on a Moving Platform. Journal of Intelligent and Robotic Systems. 07/2018.
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-018-0891-8>
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Tipo de soporte: Revista
Categoría: Q3
- 13** A Fully-Autonomous Aerial Robot for Search and Rescue Applications in Indoor Environments using Learning-Based Techniques. Journal of Intelligent and Robotic Systems. 07/2018.
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-018-0898-1>
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Tipo de soporte: Revista
Categoría: Q3
- 14** Hobbit: Providing fall detection and prevention for the elderly in the real world. Journal of Robotics. 06/2018.
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
- 15** A Vision-based Quadrotor Multi-robot Solution for the Indoor Autonomy Challenge of the 2013 International Micro Air Vehicle Competition. Journal of Intelligent and Robotic Systems. 11/2015.
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-015-0304-1>
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Tipo de soporte: Revista
Categoría: Q3
- 16** A Reliable Open-Source System Architecture for the Fast Designing and Prototyping of Autonomous Multi-UAV Systems: Simulation and Experimentation. Journal of Intelligent and Robotic Systems. 10/2015.
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-015-0288-x>
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Tipo de soporte: Revista
Categoría: Q3
- 17** Alberto Valero-Gómez; Paloma De la Puente Yusty; Diego Rodríguez Losada; Miguel Hernando Gutierrez; Pablo San Segundo Carrillo. Arquitectura de integración basada en Servicios Web para sistemas heterogéneos y distribuidos aplicación a robots móviles interactivos. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. pp. 85 - 95. 03/2013. ISSN 1697-7912
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.riai.2012.11.008>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0,375
Categoría: Q4

- 18** Editorial. International Journal of Micro Air Vehicles. 12, Sage, 06/2020.
Tipo de producción: Editorial
- 19** Special Issue for selected papers from IMAV 2019. Unmanned Systems. 08 - 04, pp. 261 - 262. 2020.
Tipo de producción: Editorial **Tipo de soporte:** Revista

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Adquisición de conocimiento en robots sociales (poster)
Nombre del congreso: Robocity 2030 Workshop
Fecha de celebración: 12/2019
- 2** **Título del trabajo:** An Assistant Robot Prototype with Social Capabilities (poster)
Nombre del congreso: Robocity 2030 Workshop
Fecha de celebración: 12/2019
- 3** **Título del trabajo:** Localization Method for Autonomous Vehicles by using Vertical Elements in the Environment
Nombre del congreso: Robocity 2030 Workshop
Fecha de celebración: 12/2019
- 4** **Título del trabajo:** Sistema de asistencia a la conducción basado en la detección del comportamiento del conductor (poster)
Nombre del congreso: Robocity 2030 Workshop
Fecha de celebración: 12/2019
- 5** **Título del trabajo:** Management of hybrid maps for localization in mobile robotics (poster)
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Mechatronic Systems (MECHATRONICS 2019).
Fecha de celebración: 09/2019
"poster presentation".
- 6** **Título del trabajo:** Technoethics and automation: psychological contribution on intelligent control in social robotics
Nombre del congreso: XV Simposio CEA de Control Inteligente
Fecha de celebración: 07/2019
- 7** **Título del trabajo:** Particle filter localization using visual markers based omnidirectional vision and a laser sensor
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotic Computing IRC'19
Fecha de celebración: 02/2019
"Particle filter localization using visual markers based omnidirectional vision and a laser sensor".
- 8** **Título del trabajo:** Laser-Based Reactive Navigation for Multirotor Aerial Robots using Deep Reinforcement Learning
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems IROS'18
Fecha de celebración: 10/2018
"Laser-Based Reactive Navigation for Multirotor Aerial Robots using Deep Reinforcement Learning".



- 9 Título del trabajo:** Stereo Visual Odometry and Semantics based Localization of Aerial Robots in Indoor Environments
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems IROS'18
Fecha de celebración: 10/2018
"Stereo Visual Odometry and Semantics based Localization of Aerial Robots in Indoor Environments".
- 10 Título del trabajo:** Artificial Spatial Cognition for Robotics and Mobile Systems: Brief Survey and Current Open Challenges
Nombre del congreso: EUCognition Meeting on Cognitive Robot Architectures
Fecha de celebración: 12/2016
"Artificial Spatial Cognition for Robotics and Mobile Systems: Brief Survey and Current Open Challenges. CEUR Workshop Proceedings Vol-1855".
- 11 Título del trabajo:** Learning and Detecting Objects with a Mobile Robot to Assist Older Adults in Their Homes
Nombre del congreso: Computer Vision – ECCV 2016 Workshops
Fecha de celebración: 10/2016
"Learning and Detecting Objects with a Mobile Robot to Assist Older Adults in Their Homes. Lecture Notes in Computer Science".
- 12 Título del trabajo:** Experiences with RGB-D based Navigation in Real Home Robotic Trials
Nombre del congreso: Austrian Robotics Workshop ARW'16
Fecha de celebración: 05/2016
"Experiences with RGB-D based Navigation in Real Home Robotic Trials".
- 13 Título del trabajo:** RGB-D Sensor Setup for Multiple Tasks of Home Robots and Experimental Results
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems IROS'14
Fecha de celebración: 09/2014
"RGB-D Sensor Setup for Multiple Tasks of Home Robots and Experimental Results".
- 14 Título del trabajo:** A System for the Design and Development of Vision-Based Multi-Robot Quadrotor Swarms
Nombre del congreso: International Conference on Unmanned Aircraft Systems ICUAS'14
Fecha de celebración: 05/2014
- 15 Título del trabajo:** A Vision-Based Quadrotor Swarm for the Participation in the 2013 International Micro Air Vehicle Competition
Nombre del congreso: International Conference on Unmanned Aircraft Systems ICUAS'14
Fecha de celebración: 05/2014
"A Vision-Based Quadrotor Swarm for the Participation in the 2013 International Micro Air Vehicle Competition".
- 16 Título del trabajo:** Roboter-Unterstützung zu Hause - Das Projekt HOBBIT
Nombre del congreso: German AAL congress
Ciudad de celebración: Berlin,
Fecha de celebración: 01/2014
"Roboter-Unterstützung zu Hause - Das Projekt HOBBIT".
- 17 Título del trabajo:** Dense Map Inference with User-Defined Priors: From Priorlets to Scan Eigenvariations
Nombre del congreso: Spatial Cognition VIII
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 01/09/2012



Ciudad entidad organizadora: Kloster Seeon, Bavaria, Germany,
Paloma De la Puente Yusty; Andrea Censi. "Spatial Cognition VIII. LNCS, vol. 7463. Springer-Verlag (2012)". pp. 94 - 113. ISBN 978-3-642-32731-5

- 18 Título del trabajo:** Computation of the optimal relative pose between overlapping grid maps through discrepancy minimization
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (2010)
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 06/09/2011
Ciudad entidad organizadora: Lecce, Italy,
Diego Rodriguez-Losada Gonzalez; Alberto Valero; Paloma De la Puente Yusty; Pablo San Segundo Carrillo; Miguel Hernando Gutierrez. "7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (2010)". pp. 1 - 6. ISBN 978-3-902661-87-6
- 19 Título del trabajo:** Usability Evaluation of a PDA Interface for Exploration Mobile Robots
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress. IFAC 2011
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 28/08/2011
Ciudad entidad organizadora: Milano, Italy,
Alberto Valero Gómez; Paloma De la Puente Yusty. "Proceedings of the 18th World Congress The International Federation of Automatic Control". pp. 1120 - 1125. ISBN 1474-6670
- 20 Título del trabajo:** Exploratory Analysis of Operator:Robot ratio in Search and Rescue Missions
Nombre del congreso: 2nd IFAC Symposium on Telematics Applications 2010 TA 2010
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 05/10/2010
Ciudad entidad organizadora: Timisoara, Rumania,
Alberto Valero Gómez; Paloma De la Puente Yusty. "Proceedings of the 2nd IFAC Symposium on Telematics Applications Politehnica University". pp. 101 - 108. ISBN 1474-6670
- 21 Título del trabajo:** Evaluating a human-robot interface for exploration missions
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (2010)
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 06/09/2010
Ciudad entidad organizadora: Lecce, Italy,
Alberto Valero; Paloma De la Puente Yusty; Diego Rodriguez-Losada Gonzalez. "7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (2010)". pp. 1 - 6. ISBN 978-3-902661-87-6
- 22 Título del trabajo:** Fast processing of grid maps using graphical multiprocessors
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (2010)
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 06/09/2010
Ciudad entidad organizadora: Lecce, Italy,
Diego Rodriguez-Losada Gonzalez; Alberto Valero; Paloma De la Puente Yusty; Pablo San Segundo Carrillo; Miguel Hernando Gutierrez. "7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (2010)". pp. 1 - 6. ISBN 978-3-902661-87-6
- 23 Título del trabajo:** Exploratory Analysis of Operator:Robot ratio in Search and Rescue Missions.
Nombre del congreso: 2nd Symposium New Frontiers in Human-Robot Interaction. 24th Convention of the Society for the Study of Artificial Intelligence and Simulation of Behaviour AISB'10
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 29/03/2010



Ciudad entidad organizadora: Leicester, UK,

Alberto Valero; Paloma De la Puente Yusty; Chiara Saracini; Diego Rodriguez-Losada Gonzalez; Fernando Matia Espada. "Proceedings Second International Symposium on New Frontiers in Human-Robot Interaction, K. Dautenhahn, J. Saunders (Eds.), at the AISB 2010 convention, 29 March ? 1 April 2010, De Montfort University, Leicester, UK". pp. 120 - 127.

24 Título del trabajo: 3D Mapping: testing algorithms and discovering new ideas with USARSim

Nombre del congreso: Robots, Games, and Research: Success stories in USARSim Workshop . 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems IROS'09

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Fecha de celebración: 15/10/2009

Ciudad entidad organizadora: St. Louis, Missouri, USA,

Paloma De la Puente Yusty. "Robots, Games, and Research: Success stories in USARSim

<https://robotics.ucmerced.edu/Robotics/iros-2009-usarsim-workshop>".

25 Título del trabajo: 3D Feature Based Mapping Towards Mobile Robots Enhanced Performance in Rescue Missions

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Intelligent Robotic Systems (IROS)

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Fecha de celebración: 11/10/2009

Ciudad entidad organizadora: St. Louis (Missouri), USA,

Alberto Valero; Paloma De la Puente Yusty; Diego Rodriguez-Losada Gonzalez; Fernando Matia

Espada. "IEEE International Conference on Intelligent Robotic Systems (IROS)". pp. 1138 - 1143. ISBN 978-1-4244-3803-7

26 Título del trabajo: Extraction of Geometrical Features in 3D Environments for Service Robotic Applications

Nombre del congreso: 3rd. International Workshop on HYBRID ARTIFICIAL INTELLIGENT SYSTEMS HAIS'08

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Fecha de celebración: 24/09/2008

Ciudad entidad organizadora: Burgos, Spain,

Paloma De la Puente Yusty; Diego Rodriguez-Losada Gonzalez; Raul López; Fernando Matia Espada.

"Third International Workshop, HAIS 2008, Burgos, Spain, September 24-26, 2008, Proceedings". pp. 441 - 450. ISBN 978-3-540-87655-7

27 Título del trabajo: Robot Goes Back Home Despite All the People

Nombre del congreso: 5th. Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2008

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Fecha de celebración: 11/05/2008

Ciudad entidad organizadora: Funchal, Madeira, Portugal,

Paloma De la Puente Yusty; Diego Rodriguez-Losada Gonzalez; Luis Pedraza Gomara; Fernando Matia

Espada. "Proc. 5th. Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2008". pp. 208 - 213. ISBN 978-989-8111-30-2

28 Título del trabajo: A System for the Design and Development of Vision-Based Multi-Robot Quadrotor Swarms

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Jose Luis Sanchez Lopez; Jesus Pestana Puerta; Paloma De la Puente Yusty; Ramón Suarez Fernández;

Pascual Campoy Cervera.

29 Título del trabajo: A Vision-Based Quadrotor Swarm for the Participation in the 2013 International Micro Air Vehicle Competition

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)



Jesus Pestana Puerta; Jose Luis Sanchez Lopez; Paloma De la Puente Yusty; Adrián Carrió Fernández; Pascual Campoy Cervera.

- 30 Título del trabajo:** RGB-D Sensor Setup for Multiple Tasks of Home Robots and Experimental Results
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Paloma De la Puente Yusty; Markus Bajones; Peter Einramhof; Daniel Wolf; David Fischinger; Markus Vincze.
- 31 Título del trabajo:** Roboter-Unterstützung zu Hause - Das Projekt HOBBIT.
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Wolfgang Zagler; Peter Mayer; Paul Panek; Markus Vincze; Astrid Weiss; Markus Bajones; Paloma De la Puente Yusty; Andreas Huber; Lara Lammer; David Fischinger.
- 32 Título del trabajo:** Visual Quadrotor Swarm for IMAV 2013 Indoor Competition
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Jose Luis Sanchez Lopez; Jesus Pestana Puerta; Paloma De la Puente Yusty; Adrián Carrió Fernández; Pascual Campoy Cervera.
- 33 Título del trabajo:** Visual Quadrotor Swarm for IMAV 2013 Indoor Competition.
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Jose Luis Sanchez Lopez; Jesus Pestana Puerta; Paloma De la Puente Yusty; Pascual Campoy Cervera.

Trabajos presentados en jornadas, seminarios, talleres de trabajo y/o cursos nacionales o internacionales

- 1 Título del trabajo:** Introduction to motion control for mobile robots
Nombre del evento: Lecture for 2nd year students
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 11/2010
Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Madrid, España
- 2 Título del trabajo:** 3D Mapping
Nombre del evento: OpenRDK Workshop
Ciudad de celebración: Rome, Italia
Fecha de celebración: 03/2009
Entidad organizadora: La Sapienza Università di Roma
Ciudad entidad organizadora: Rome, Italia
- 3 Título del trabajo:** Los Estudios de Ingeniería Industrial en la Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales de la Universidad Politécnica de Madrid
Nombre del evento: Proyecto INNOVA-SELECCIÓN
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 05/2006
Entidad organizadora: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales **Tipo de entidad:** Centros y Estructuras Universitarios y Asimilados



Gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Comités científicos, técnicos y/o asesores

Título del comité: Editora Asociada IEEE Robotics and Automation Letters

Organización de actividades de I+D+i

- Título de la actividad:** Workshop on User experience evaluation and communication in interactive robotic systems: ideas, experiences and case studies
Tipo de actividad: Workshop
Entidad convocante: Conferencia IEEE RO-MAN
Ciudad entidad convocante: Lisboa, Portugal
Fecha de inicio-fin: 01/09/2017 - 01/09/2017 **Duración:** 1 día
- Título de la actividad:** BICS 2010 - Brain Inspired Cognitive Systems
Tipo de actividad: International Conference **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Entidad convocante: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 14/07/2010 - 16/10/2010
- Título de la actividad:** Comité Organizador del Congreso IMAV 2019. Conferences.
Tipo de actividad: Conference & competition
Ciudad entidad convocante: Madrid, España
Fecha de inicio: 30/09/2019
- Título de la actividad:** Comité organizador Conferencia IROS 2018. Workshops & Tutorials.
Tipo de actividad: Conferencia
Ciudad entidad convocante: Madrid, España
Fecha de inicio: 01/10/2018

Evaluación y revisión de proyectos y artículos de I+D+i

- Funciones desempeñadas:** Reviewer
Entidad de realización: ICRA, IROS, BICS, CASE conferences
- Funciones desempeñadas:** Reviewer
Entidad de realización: JINT, RAS, Sensors journals



Otros méritos

Estancias en centros de I+D+i públicos o privados

- 1** **Entidad de realización:** Vienna University of Technology
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad entidad realización: Vienna, Austria
Fecha de inicio-fin: 15/09/2013 - 31/08/2015
Objetivos de la estancia: Posdoctoral
Tareas contrastables: Hobbit robot project
- 2** **Entidad de realización:** California Institute of Technology
Ciudad entidad realización: Pasadena USA, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 20/01/2010 - 08/03/2010
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Tareas contrastables: Dense map inference with user-defined priors: from priorlets to scan eigenvariations.
- 3** **Entidad de realización:** California Institute of Technology
Ciudad entidad realización: Pasadena, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 21/09/2009 - 20/12/2009 **Duración:** 90 días
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Tareas contrastables: Dense map inference with user-defined priors: from priorlets to scan eigenvariations.

Ayudas y becas obtenidas

- 1** **Nombre de la ayuda:** Collaboration grant
Finalidad: Proyecto Fin de Carrera y colaboración en actividades de investigación
Entidad concesionaria: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA
Fecha de concesión: 2006 **Duración:** 1 año
Fecha de finalización: 2007
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales
- 2** **Nombre de la ayuda:** Personal Investigador de Apoyo
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Comunidad Autónoma
Fecha de concesión: 01/03/2009 **Duración:** 4 años
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales
- 3** **Nombre de la ayuda:** PhD grant
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de concesión: 01/01/2009 **Duración:** 2 meses
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales



- 4** **Nombre de la ayuda:** Formación del Profesorado Uiversitario (FPU)
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA
Fecha de concesión: 2009
- 5** **Nombre de la ayuda:** Excellence Grant
Finalidad: Engineering studies
Entidad concesionaria: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Comunidad Autónoma
Fecha de concesión: 2002 **Duración:** 1 año
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

Sociedades científicas y asociaciones profesionales

- 1** **Nombre de la sociedad:** CEA-IFAC
Entidad de afiliación: IFAC
Ciudad entidad afiliación: España
Fecha de inicio: 2008
- 2** **Nombre de la sociedad:** IEEE
Entidad de afiliación: IEEE
Fecha de inicio: 2008

Redes de cooperación

Nombre de la red: euCognition, euCogII, euCogIII
Fecha de inicio: 2008

Premios, menciones y distinciones

- 1** **Descripción:** IMAV2013 1st place award in Indoor Autonomy
Entidad concesionaria: International Micro Air Vehicle competition
Ciudad entidad concesionaria: Toulouse, Francia
Fecha de concesión: 2013
- 2** **Descripción:** ActuaUPM first round award for the project Hypercode, lead by my thesis advisor
Entidad concesionaria: ActuaUPM - Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad concesionaria: Madrid, España
Fecha de concesión: 2010
- 3** **Descripción:** RoboCup Rescue Virtual League Technical Achievement Award
Entidad concesionaria: RoboCup Rescue Virtual League
Ciudad entidad concesionaria: Graz, Austria
Fecha de concesión: 2009



- 4 Descripción:** Proyecto Fin de Carrera
Entidad concesionaria: Fundación para el Fomento de la Innovación Industrial (F2I2)
Ciudad entidad concesionaria: Madrid, España
Fecha de concesión: 2008
- 5 Descripción:** Cybertech Contest Best Technological Design Award
Entidad concesionaria: Departamento de Automática ETSII-UPM
Ciudad entidad concesionaria: Madrid, España
Fecha de concesión: 2006
- 6 Descripción:** 5º Concurso de Primavera de Matemáticas
Entidad concesionaria: Universidad Complutense de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad de Madrid
Ciudad entidad concesionaria: Madrid, España
Fecha de concesión: 2001

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

- 1 Descripción:** Profesor Contratado Dr
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** Aneca
Fecha del reconocimiento: 03/2019
- 2 Descripción:** Profesor Ayudante Doctor
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** Agencia Nacional
Fecha del reconocimiento: 06/2014

Resumen de otros méritos

- 1 Descripción del mérito:** German Language A1.2
Entidad acreditante: Main University of Vienna
Ciudad entidad acreditante: Vienna, Austria
Fecha de concesión: 2014
- 2 Descripción del mérito:** German Language A1.1
Entidad acreditante: Main University of Vienna
Ciudad entidad acreditante: Vienna, Austria
Fecha de concesión: 2013
- 3 Descripción del mérito:** TOEFL Internet Based Test (IBT), 107/120 score
Entidad acreditante: TOEFL
Fecha de concesión: 2008
- 4 Descripción del mérito:** 5th Grade (maximum), National Official School of Languages
Entidad acreditante: Escuela Oficial de Idiomas
Ciudad entidad acreditante: Madrid, España
Fecha de concesión: 2002



5 Descripción del mérito: Grade 12 (maximum) of Spoken English for Speakers of Other Languages

Entidad acreditante: Trinity College London

Ciudad entidad acreditante: London, Reino Unido

Fecha de concesión: 2001