

Fecha del CVA	07/07/2017
----------------------	------------

Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre y Apellidos	Jesús Fernando Rodríguez Aragón		
DNI	70882716M	Edad	35
Núm. identificación del investigador	Researcher ID		
	Código Orcid	0000-0001-7292-610X	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Salamanca		
Dpto. / Centro	Universidad de Salamanca / Facultad de Ciencias		
Dirección	PS CARMELITAS Nº 11, 4 C, 37002, SALAMANCA		
Teléfono	+34923294400	Correo electrónico	jraragon@usal.es
Categoría profesional	Profesor Asociado	Fecha inicio	2016
Espec. cód. UNESCO			
Palabras clave			

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

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Doctor en Informática y Automática	Universidad de Salamanca	2015
Máster en Sistemas Inteligentes	Depto. Informática y Automática (Universidad de Salamanca)	2009
Ingeniero en Informática	Universidad de Salamanca	2007
Ingeniero Técnico en Informática de Sistemas	Universidad de Salamanca	2004

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

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones

- Artículo científico.** Francisco Javier Serrano Rodríguez; et al. (6/4). 2017. The complete integration of MissionLab and CARMEN International Journal of Advanced Robotic Systems. 14/3. ISSN 1729-8806.
- Artículo científico.** CARLOS FERNÁNDEZ CARAMÉS; et al. (6/5). 2016. A real-time indoor localization approach integrated with a Geographic Information System (GIS) Robotics and autonomous systems. 75, pp.475-489. ISSN 0921-8890.
- Artículo científico.** Blanco, F. J.; et al. (5/5). 2015. Improving Robotics Teaching in the Computer Engineering Degree through the Action-Research Approach International Journal of Engineering Education. 31/3, pp.798-804. ISSN 0949-149X.
- Artículo científico.** Kathia Pittí; et al. (5/5). 2014. Using Robotics as a Learning Tool in Latin America and Spain VAEP-RITA. 9/4, pp.144-150. ISSN 2255-5706.
- Artículo científico.** Carlos Fernández Caramés; et al. (5/2). 2013. A real-time door detection system for domestic robotic navigation Journal of intelligent & robotic systems. ISSN 0921-0296.
- Artículo científico.** Francisco Javier Serrano Rodríguez; et al. (4/2). 2011. Multi-agent cooperation for advanced teleoperations of a industrial forklift in a real-time environment Multiagent and Grid Systems An International Journal. 88, pp.57-62. ISSN 1574-1702.
- Capítulo de libro.** Carlos Fernández Caramés; et al. (5/5). 2010. Actas XXXI Jornadas de Automática 2010 CONTROLADOR BORROSO DE SEGUIMIENTO DE SEGMENTOS PARA DIVERSAS CONFIGURACIONES CINEMÁTICAS. pp.101. ISBN 978-84-693-0715-1.

- 8 **Capítulo de libro.** Raúl Alves Santos; et al. (5/5). 2010. Actas XXXI Jornadas de Automática 2010 Sistema distribuido heterogéneo para la automatización de una carretilla. 1, pp.98. ISBN 978-84-693-0715-1º.
- 9 **Capítulo de libro.** Jesús Fernando Rodríguez Aragón; et al. (5/1). 2010. Actas XXXI Jornadas de Automática 2010 TÉCNICAS DE VISIÓN ARTIFICIAL PARA ESTIMAR EL ESTADO DE UN ROBOT. pp.106. ISBN 978-84-693-0715-1.

C.2. Proyectos

- 1 ID2012/128, GENERACIÓN DE MATERIALES EDUCATIVOS PARA WEB 3.0 EN BASE A LAS PAUTAS DEL DISEÑO UNIVERSAL PARA EL APRENDIZAJE (DUA) Gil, A.B. , Ana Gil , Ana-Belén Gil. 28/11/2012-30/06/2013.
- 2 ID11/155, ELABORACIÓN DE CONTENIDOS AUDIOVISUALES PARA LA ASIGNATURA DE INFORMÁTICA EN EL GRADO EN INGENIERÍA QUÍMICA. UNIVERSIDAD DE SALAMANCA. Blanco, F. J.(DEPARTAMENTO INFORMATICA Y AUTOMATICA. UNIVERSIDAD DE SALAMANCA). 01/06/2011-30/06/2012.

C.3. Contratos

- 1 Desarrollo simulador médico para entrenamiento de anestesiistas. SIMDEMED SALAMANCA, S.L.. Moreno, V.06/05/2013-06/08/2013. 15.000 €.
- 2 Diseño de software de control y operación de diversos sistemas de escaner basados en sensores de rayos X SENTINEL SPAIN, S.L.. María Belén Curto Diego. 01/02/2011-P1Y. 90.000 €.

C.4. Patentes