



**Joaquin Ballesteros Gómez**

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 09/05/2023

**v 1.4.3**

8bd8e2cb14f1eda2e878d4dd69d21a18

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/>



## Resumen libre del currículum

Descripción breve de la trayectoria científica, los principales logros científico-técnicos obtenidos, los intereses y objetivos científico-técnicos a medio/largo plazo de la línea de investigación. Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Dr. Ballesteros ocupa un puesto profesor contratado doctor en la Universidad de Málaga. Comenzó en Sevilla a investigar, con planificación con incertidumbre y luego realizó su doctorado en la Universidad de Málaga con una beca FPI (BES-2012-053466). Obtuvo su doctorado en Telecomunicaciones en 2017 con honores cum laude otorgado por unanimidad y mención europea. El enfoque de su trabajo son los dispositivos de asistencia. Específicamente, el uso del control colaborativo para autoadaptar la ayuda de los pacientes para potenciar su autonomía. Tras finalizar la tesis, trabajó como investigador postdoctoral en la Universidad de Málaga, y después, en la Universidad de Mälardalen, con Maria Lindén, en Suecia.

Tras su etapa posdoctoral, estuvo de profesor sustituto interino, y abrió una nueva línea de investigación sobre sistemas de autoadaptación mediante el uso de líneas de productos de software dinámico en dispositivos de asistencia en el grupo CAOSD, con la prestigiosa beca "Juan de la Cierva". Ha publicado varios trabajos en revistas relevantes, como IEEE Transactions on Human-Machine Systems o Journal of Biomedical Informatics. Ha colaborado como investigador asistente con otros grupos; vale la pena mencionar una revista en el primer decil en JCR en el área de ingeniería ambiental.

Su docencia ha estado centrada en la programación. Colabora con universidades internacionales para enseñar ROS, un marco basado en componentes para desarrollar software robótico. Ha impartido docencia en la "École d'ingénieur généraliste en informatique et technologies du numérique" en París desde 2017. En 2018, fue docente para maestrías en el máster en Ingeniería-Robótica en la Universidad de Mälardalen en Suecia.

La difusión juega un papel importante en su carrera. Ha participado regularmente en eventos científicos actividades de divulgación acercando a las personas a la Robótica y la Inteligencia Artificial, cabe mencionar la Noche Europea de los Investigadores o los eventos Malakabot 2015 y 2017. Además, es evaluador de proyectos de I+D de la "Fundación Pública Andaluza Progreso y Salud" desde 2018.



## Indicadores generales de calidad de la producción científica

Información sobre el número de sexenios de investigación y la fecha del último concedido, número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 10 años, citas totales, promedio de citas/año durante los últimos 5 años (sin incluir el año actual), publicaciones totales en primer cuartil (Q1), índice h. Incluye otros indicadores considerados de importancia.

Q1 journals indexed in JCR: 5;  
Q2 journals indexed in JCR: 3;  
GII-GRIN-SCIE Conference Rating 1 & 2: 6;  
h-index (Google Scholar): 9.



## Joaquin Ballesteros Gómez

Apellidos: **Ballesteros Gómez**  
Nombre: **Joaquin**  
ORCID: **0000-0003-3053-2414**  
ScopusID: **57117414200**  
C. Autón./Reg. de contacto: **Andalucía**

### Situación profesional actual

**Entidad empleadora:** Universidad de Málaga      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Departamento:** Lenguajes y Ciencias de la Computación, ETSI Informatica  
**Categoría profesional:** Profesor Contratado Doctor  
**Fecha de inicio:** 09/09/2022  
**Modalidad de contrato:** Contrato laboral      **Régimen de dedicación:** Tiempo completo indefinido  
**Primaria (Cód. Unesco):** 120300 - Ciencia de los ordenadores  
**Funciones desempeñadas:** Self-adaptation systems using dynamic software product lines.

### Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad de Málaga	Profesor Ayudante Doctor	14/05/2021
2	Universidad de Málaga	Juan de la Cierva Postdoctoral researcher	01/01/2021
3	Universidad de Málaga	Substitute Teaching Tutor	15/11/2019
4	Mälardalen University	Posdoctoral researcher	15/08/2018
5	Malaga University	Research assistant	01/06/2017
6	Malaga University	Posdoctoral researcher	07/02/2018
7	Malaga University	Research personnel training (FPI BES-2012-053466)	01/06/2013
8	Seville University	Research assistant	01/11/2011

**1** **Entidad empleadora:** Universidad de Málaga      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Categoría profesional:** Profesor Ayudante Doctor  
**Fecha de inicio-fin:** 14/05/2021 - 07/09/2022      **Duración:** 1 año - 3 meses

**2** **Entidad empleadora:** Universidad de Málaga      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Categoría profesional:** Juan de la Cierva Postdoctoral researcher  
**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2021 - 13/05/2021      **Duración:** 5 meses - 13 días

**3**



**Entidad empleadora:** Universidad de Málaga      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Departamento:** Lenguajes y Ciencias de la Computación  
**Categoría profesional:** Substitute Teaching Tutor  
**Fecha de inicio-fin:** 15/11/2019 - 30/09/2020  
**Modalidad de contrato:** Contrato laboral temporal  
**Ámbito actividad de gestión:** Universitaria

**4** **Entidad empleadora:** Mälardalen University      **Tipo de entidad:** Universidad  
**Categoría profesional:** Postdoctoral researcher  
**Fecha de inicio-fin:** 15/08/2018 - 18/08/2019      **Duración:** 1 año

**5** **Entidad empleadora:** Malaga University  
**Categoría profesional:** Research assistant  
**Fecha de inicio-fin:** 01/06/2017 - 31/12/2017

**6** **Entidad empleadora:** Malaga University  
**Categoría profesional:** Postdoctoral researcher  
**Fecha de inicio-fin:** 07/02/2018 - 06/08/2017

**7** **Entidad empleadora:** Malaga University  
**Categoría profesional:** Research personnel training (FPI BES-2012-053466)  
**Fecha de inicio-fin:** 01/06/2013 - 31/05/2017      **Duración:** 48 meses  
**Modalidad de contrato:** Becario/a (pre o posdoctoral, otros)  
**Régimen de dedicación:** Tiempo completo

**8** **Entidad empleadora:** Seville University  
**Departamento:** System Engineering and Automation, Engineering School  
**Ciudad entidad empleadora:** Sevilla, Andalucía, España  
**Categoría profesional:** Research assistant  
**Fecha de inicio-fin:** 01/11/2011 - 30/04/2013      **Duración:** 547 días  
**Modalidad de contrato:** Becario/a (pre o posdoctoral, otros)  
**Régimen de dedicación:** Tiempo completo



## Formación académica recibida

### Titulación universitaria

Estudios de 1º y 2º ciclo, y antiguos ciclos (Licenciados, Diplomados, Ingenieros Superiores, Ingenieros Técnicos, Arquitectos)

**Titulación universitaria:** Titulado Superior  
**Nombre del título:** BSc in Computer engineering  
**Ciudad entidad titulación:** Málaga, Andalucía, España  
**Entidad de titulación:** Malaga University  
**Fecha de titulación:** 20/05/2011  
**Nota media del expediente:** Notable

### Doctorados

**Programa de doctorado:** PhD in Telecommunication Engineering  
**Entidad de titulación:** Malaga University  
**Ciudad entidad titulación:** Málaga, Andalucía, España  
**Fecha de titulación:** 04/10/2017  
**Doctorado Europeo:** Si **Fecha de mención:** 04/10/2017  
**Título de la tesis:** Navigation system using passive collaborative control adapted to user profile for a rollator device  
**Director/a de tesis:** Cristina Urdiales García  
**Calificación obtenida:** With honors cum laude given unanimously

### Otra formación universitaria de posgrado

**Tipo de formación:** Máster  
**Titulación de posgrado:** MSc in Software Engineering and Artificial Intelligence  
**Ciudad entidad titulación:** Malaga, Andalucía, España  
**Entidad de titulación:** Malaga University  
**Fecha de titulación:** 21/07/2014  
**Calificación obtenida:** 9.41/10

### Cursos y seminarios recibidos de perfeccionamiento, innovación y mejora docente, nuevas tecnologías, etc., cuyo objetivo sea la mejora de la docencia

- Título del curso/seminario:** How to create a MOOC  
**Entidad organizadora:** Malaga University  
**Duración en horas:** 20 horas  
**Fecha de inicio:** 28/03/2017



- 2** **Título del curso/seminario:** Educational data mining  
**Entidad organizadora:** Malaga University  
**Duración en horas:** 22 horas  
**Fecha de inicio:** 23/03/2017
  
- 3** **Título del curso/seminario:** Students with disabilities. Characteristics and needs  
**Entidad organizadora:** Malaga University  
**Duración en horas:** 20 horas  
**Fecha de inicio:** 27/05/2015
  
- 4** **Título del curso/seminario:** XII Lecturer Training Programme  
**Entidad organizadora:** Malaga University  
**Duración en horas:** 100 horas  
**Fecha de inicio:** 30/04/2015

## Actividad docente

### Formación académica impartida

- 1** **Tipo de docencia:** Docencia oficial  
**Nombre de la asignatura/curso:** Processeurs pour l'embarqué, Robot Operating System  
**Tipo de programa:** Máster oficial  
**Titulación universitaria:** Droïdes et Drones  
**Fecha de inicio:** 27/11/2018 **Fecha de finalización:** 01/12/2018  
**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos  
**Nº de horas/créditos ECTS:** 20  
**Entidad de realización:** École supérieure d'ingénieurs en informatique et génie des télécommunications **Tipo de entidad:** Universidad  
**Ciudad entidad realización:** Paris,
  
- 2** **Tipo de docencia:** Docencia oficial  
**Nombre de la asignatura/curso:** Processeurs pour l'embarqué, Robot Operating System  
**Tipo de programa:** Máster oficial  
**Titulación universitaria:** Droïdes et Drones  
**Fecha de inicio:** 12/12/2017 **Fecha de finalización:** 16/12/2017  
**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos  
**Nº de horas/créditos ECTS:** 14  
**Entidad de realización:** École supérieure d'ingénieurs en informatique et génie des télécommunications **Tipo de entidad:** Universidad  
**Ciudad entidad realización:** Paris,
  
- 3** **Nombre de la asignatura/curso:** Project management  
**Tipo de programa:** Máster oficial **Tipo de docencia:** Virtual  
**Titulación universitaria:** Electronic systems for intelligent environments  
**Fecha de inicio:** 01/09/2016 **Fecha de finalización:** 31/07/2017  
**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos  
**Nº de horas/créditos ECTS:** 15  
**Entidad de realización:** Malaga University **Tipo de entidad:** Universidad



**Ciudad entidad realización:** Malaga,

**4 Nombre de la asignatura/curso:** Smart Cities

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Tipo de docencia:** Virtual

**Titulación universitaria:** Electronic systems for intelligent environments

**Fecha de inicio:** 01/09/2016

**Fecha de finalización:** 31/07/2017

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos

**Nº de horas/créditos ECTS:** 15

**Entidad de realización:** Malaga University

**Tipo de entidad:** Universidad

**Ciudad entidad realización:** Malaga,

**5 Tipo de docencia:** Docencia oficial

**Nombre de la asignatura/curso:** Electronic equipments engineer

**Tipo de programa:** Licenciatura

**Titulación universitaria:** Industrial electronic Engineer

**Fecha de inicio:** 01/09/2015

**Fecha de finalización:** 31/07/2016

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos

**Nº de horas/créditos ECTS:** 10

**Entidad de realización:** Malaga University

**6 Tipo de docencia:** Docencia oficial

**Nombre de la asignatura/curso:** Electronic equipments engineer

**Tipo de programa:** Licenciatura

**Titulación universitaria:** Industrial electronic Engineer

**Fecha de inicio:** 01/09/2015

**Fecha de finalización:** 31/07/2016

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos

**Nº de horas/créditos ECTS:** 10

**Entidad de realización:** Malaga University

**7 Nombre de la asignatura/curso:** Project management

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Tipo de docencia:** Virtual

**Titulación universitaria:** Electronic systems for intelligent environments

**Fecha de inicio:** 01/09/2015

**Fecha de finalización:** 31/07/2016

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos

**Nº de horas/créditos ECTS:** 15

**Entidad de realización:** Malaga University

**Tipo de entidad:** Universidad

**Ciudad entidad realización:** Malaga,

**8 Nombre de la asignatura/curso:** Smart Cities

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Tipo de docencia:** Virtual

**Titulación universitaria:** Electronic systems for intelligent environments

**Fecha de inicio:** 01/09/2015

**Fecha de finalización:** 31/07/2016

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos

**Nº de horas/créditos ECTS:** 15

**Entidad de realización:** Malaga University

**Tipo de entidad:** Universidad

**Ciudad entidad realización:** Malaga,

**9 Nombre de la asignatura/curso:** Project management

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Tipo de docencia:** Virtual

**Titulación universitaria:** Electronic systems for intelligent environments

**Fecha de inicio:** 01/09/2014

**Fecha de finalización:** 31/07/2015



**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos

**Nº de horas/créditos ECTS:** 15

**Entidad de realización:** Malaga University

**Ciudad entidad realización:** Malaga,

**Tipo de entidad:** Universidad

**10 Nombre de la asignatura/curso:** Smart Cities

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Titulación universitaria:** Electronic systems for intelligent environments

**Fecha de inicio:** 01/09/2014

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos

**Nº de horas/créditos ECTS:** 15

**Entidad de realización:** Malaga University

**Ciudad entidad realización:** Malaga,

**Tipo de docencia:** Virtual

**Fecha de finalización:** 31/07/2015

**Tipo de entidad:** Universidad

**11 Tipo de docencia:** Docencia internacional

**Nombre de la asignatura/curso:** Design of autonomous systems

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Tipo de asignatura:** Troncal

**Titulación universitaria:** Master of Science in Engineering - Robotics

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Horas

**Nº de horas/créditos ECTS:** 15

**Tipo de docencia:** Teórica presencial

**12 Tipo de docencia:** Docencia internacional

**Nombre de la asignatura/curso:** Mobile robotics

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Tipo de asignatura:** Troncal

**Titulación universitaria:** Master of Science in Engineering - Robotics

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Horas

**Nº de horas/créditos ECTS:** 15

**Tipo de docencia:** Teórica presencial

**13 Tipo de docencia:** Docencia internacional

**Nombre de la asignatura/curso:** Robotics-project course

**Tipo de programa:** Máster oficial

**Tipo de asignatura:** Troncal

**Titulación universitaria:** Master of Science in Engineering - Robotics

**Tipo de horas/créditos ECTS:** Horas

**Nº de horas/créditos ECTS:** 50

**Tipo de docencia:** Mentoring

## Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

**1 Título del trabajo:** 3D pose estimation in the context of grip position for pHRl

**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera

**Codirector/a tesis:** Fredrik Ekstrand; Joaquin Ballesteros; Jesus Manuel Gomez

**Entidad de realización:** Mälardalen University

**Alumno/a:** Jacob Norman

**Fecha de defensa:** 28/06/2021

**2 Título del trabajo:** Waveform clustering - Grouping similar power system events

**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera

**Codirector/a tesis:** Elaine Åstrand; Joaquin Ballesteros



**Entidad de realización:** Mälardalen University  
**Alumno/a:** Mohamed Mahmoud  
**Fecha de defensa:** 16/05/2019

- 3 Título del trabajo:** Waveform clustering - Grouping similar power system events  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Codirector/a tesis:** Elaine Åstrand; Joaquin Ballesteros  
**Entidad de realización:** Mälardalen University  
**Alumno/a:** Therese Eriksson  
**Fecha de defensa:** 16/05/2019
- 4 Título del trabajo:** Estimation of human balance using a RGB-D camera on i-Walker platform  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Malaga University  
**Alumno/a:** Rafael Trujillo Triviño  
**Calificación obtenida:** Distinction  
**Fecha de defensa:** 16/11/2017
- 5 Título del trabajo:** Design of a quadcopter for medical equipment transport  
**Tipo de proyecto:** Bachelor Thesis  
**Entidad de realización:** Malaga University  
**Alumno/a:** Antonio Montero  
**Calificación obtenida:** 9.2/10  
**Fecha de defensa:** 23/10/2017
- 6 Título del trabajo:** Distribution of a wireless sensor network and collection of measured data using underground aerial vehicles  
**Tipo de proyecto:** Master Thesis  
**Alumno/a:** Juan Marchal  
**Fecha de defensa:** 01/09/2017
- 7 Título del trabajo:** Toward a metrics evaluation for trayectories comparison obtained from i-Walker platform  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Malaga University  
**Alumno/a:** Edeniel Soto Sanchez  
**Calificación obtenida:** Distinction (Matrícula de Honor)  
**Fecha de defensa:** 22/12/2015
- 8 Título del trabajo:** Design and development of an aerial robot based on microcontroller  
**Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera  
**Entidad de realización:** Malaga University  
**Alumno/a:** Carlos Canet Espinosa  
**Calificación obtenida:** A (Sobresaliente)  
**Fecha de defensa:** 27/11/2015



## 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:** DAEMON: Network intelligence for aDAptive and sElf-Learning MOBILE Networks  
**Modalidad de proyecto:** De investigación industrial **Ámbito geográfico:** Unión Europea  
**Grado de contribución:** Investigador/a  
**Entidad de realización:** IMDEA Networks Institute  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Marco Fiore  
**Entidad/es financiadora/s:**  
European Union  
**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2021 - 31/12/2023 **Duración:** 3 años  
**Cuantía total:** 4.997.025 €
- 2** **Nombre del proyecto:** Rhea: Lenguaje y Ecosistema para el análisis, derivación, resolución y materialización de la Variabilidad centrado en la Arquitectura y en los Atributos de Calidad  
**Entidad de realización:** Universidad de Málaga **Tipo de entidad:** Universidad  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Lidia Fuentes  
**Nº de investigadores/as:** 4  
**Cód. según financiadora:** P18-FR-1081  
**Fecha de inicio-fin:** 30/09/2021 - 30/08/2023  
**Cuantía total:** 102.388 €
- 3** **Nombre del proyecto:** MEDEA: Métodos y herramientas para el despliegue de aplicaciones eco-eficientes en el Edge  
**Entidad de realización:** Universidad de Málaga **Tipo de entidad:** Universidad  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Lidia Fuentes  
**Nº de investigadores/as:** 5  
**Cód. según financiadora:** RTI2018-099213-B-I00  
**Fecha de inicio-fin:** 10/09/2021 - 30/09/2022  
**Cuantía total:** 92.565 €
- 4** **Nombre del proyecto:** Embedded Sensor Systems for Health Plus  
**Modalidad de proyecto:** De investigación industrial **Ámbito geográfico:** Unión Europea  
**Grado de contribución:** Investigador/a  
**Entidad de realización:** Mälardalen University **Tipo de entidad:** Universidad  
**Ciudad entidad realización:** Västerås, Västsverige, Suecia  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Maria Lindén  
**Nº de investigadores/as:** 17  
**Entidad/es financiadora/s:**  
Brighter  
Camanio Care



Delfie

Nordic Electronic Partner

Sensair

Swedish Knowledge Foundation (KKS)

**Tipo de entidad:** Fundación

**Tipo de participación:** Research assistant

**Fecha de inicio-fin:** 01/04/2019 - 31/12/2020

**Régimen de dedicación:** Tiempo parcial

**Aportación del solicitante:** I'm collaborating with biomedical engineer group using an smart-cane to monitor users' condition.

**5 Nombre del proyecto:** ESS-H - Embedded Sensor Systems for Health Research Profile

**Modalidad de proyecto:** De investigación industrial **Ámbito geográfico:** Unión Europea

**Grado de contribución:** Investigador/a

**Entidad de realización:** Mälardalen University

**Tipo de entidad:** Universidad

**Ciudad entidad realización:** Västerås, Västsverige, Suecia

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Maria Lindén

**Nº de investigadores/as:** 31

**Entidad/es financiadora/s:**

Quality Pharma

Swedish Knowledge Foundation (KKS)

**Tipo de entidad:** Fundación

Addiva

**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial

Cambio Healthcare Systems

**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial

Giraff

**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial

JCDevelopment

**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial

**Tipo de participación:** Research assistant

**Fecha de inicio-fin:** 01/04/2013 - 31/03/2019

**Régimen de dedicación:** Tiempo completo

**Aportación del solicitante:** My researches focused on monitoring users using smart devices.

**6 Nombre del proyecto:** PROBOT: Plataforma de Rehabilitación Motora Robotizada (TEC201456256C21P)

**Modalidad de proyecto:** De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.).

**Grado de contribución:** Investigador/a

**Entidad de realización:** Universidad de Málaga

**Tipo de entidad:** Universidad

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Cristina Urdiales García

**Nº de investigadores/as:** 8

**Entidad/es financiadora/s:**

Ministerio de Economía y Competitividad

**Tipo de entidad:** Agencia Estatal

**Tipo de participación:** Research assistant

**Fecha de inicio-fin:** 01/09/2015 - 31/08/2018

**Cuantía total:** 47.190 €

**Régimen de dedicación:** Tiempo completo

**Aportación del solicitante:** I am creating models to predict and to avoid rollator's user falls.

**7 Nombre del proyecto:** Safety behind the door? Fast screening of potentially toxic chemicals for assuring healthy homes (VENI 722.014.003)

**Grado de contribución:** Investigador/a



**Entidad de realización:** VU University Amsterdam

**Ciudad entidad realización:** Amsterdam, Noord-Holland, Holanda

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Ana María Ballesteros Gómez

**Nº de investigadores/as:** 3

**Tipo de participación:** Research assistant

**Fecha de inicio-fin:** 01/11/2014 - 01/11/2017

**Régimen de dedicación:** Tiempo parcial

**Aportación del solicitante:** I have created an algorithm - by using machine learning techniques- which identifies Brominated Compounds in a mass spectrometry file.

**8 Nombre del proyecto:** Estimation And Control For Safe Wireless High Mobility Cooperative Industrial Systems

**Modalidad de proyecto:** De investigación y desarrollo incluida traslacional

**Ámbito geográfico:** Unión Europea

**Grado de contribución:** Investigador/a

**Entidad de realización:** Universidad de Sevilla

**Tipo de entidad:** Universidad

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Anibal Ollero Baturone

**Tipo de participación:** Research Assistance

**Fecha de inicio-fin:** 15/06/2011 - 14/01/2016

**Cuantía total:** 4.459.993 €

**9 Nombre del proyecto:** Tecnologia asistiva para rehabilitacion colaborativa (TEC201129106C0201)

**Modalidad de proyecto:** De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.).

**Grado de contribución:** Titulado/a universitario/a en formación

**Entidad de realización:** Universidad de Málaga

**Tipo de entidad:** Universidad

**Ciudad entidad realización:** Málaga, Andalucía, España

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Cristina Urdiales García

**Nº de investigadores/as:** 8

**Entidad/es financiadora/s:**

Ministerio de Ciencia e Innovación

**Tipo de entidad:** Agencia Estatal

**Tipo de participación:** Investigador en formación

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2012 - 31/12/2014

**Cuantía total:** 101.200 €

**Régimen de dedicación:** Tiempo completo

## Resultados

### Propiedad industrial e intelectual

**Título propiedad industrial registrada:** Dispositivo, sistema y método de fijación controlable mediante un brazo mecánico

**Inventores/autores/obtenedores:** Jesús Manuel Gómez Gabriel; Antonio José Muñoz Ramírez; Juan Manuel Gandarías Palacios; Francisco Pastor Martín; Joaquín Ballesteros Gómez; Alfonso Jose García Cerezo

**Nº de solicitud:** WO2020/065117 A1

**País de inscripción:** España



## Actividades científicas y tecnológicas

### Producción científica

#### Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1 Joaquin Ballesteros; Inmaculada Ayala; Juan Rafael Caro-Romero; Mercedes Amor; Lidia Fuentes. Evolving dynamic self-adaptation policies of mHealth systems for long-term monitoring. Journal of Biomedical Informatics. pp. 103494 - 103494. Elsevier, 03/07/2020.

**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

**Posición de firma:** 1 **Autor de correspondencia:** No

**Nº total de autores:** 5 **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Revista dentro del 25%:** No

**Índice de impacto:** 3.526 **Num. revistas en cat.:** 109

**Posición de publicación:** 32

**Publicación relevante:** Si
- 2 Gabriela Verdezoto; Joaquín Ballesteros; Cristina Urdiales. Smart Rollators Aid Devices: Current Trends and Challenges. IEEE Transactions on Human-Machine Systems. IEEE, 26/09/2022.

**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

**Autor de correspondencia:** No
- 3 Iskandar Tamimi; Joaquin Ballesteros; Almudena Perez Lara; Jimmy Tat; Motaz Alaqueel; Justin Schupbach; Yousef Marwan; Cristina Urdiales; Jesus Manuel Gomez-de-Gabriel; Mark Burman; Paul Andre Martineau. A Prediction Model for Primary Anterior Cruciate Ligament Injury Using Artificial Intelligence. Orthopaedic Journal of Sports Medicine. 9 - 9, SAGE Journal, 21/09/2021.

**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

**Posición de firma:** 2 **Autor de correspondencia:** No

**Nº total de autores:** 11 **Categoría:** ORTHOPEDICS

**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Revista dentro del 25%:** No

**Índice de impacto:** 2.727 **Num. revistas en cat.:** 82

**Posición de publicación:** 34

**Publicación relevante:** No
- 4 Joaquin Ballesteros; Francisco Pastor; Jesus M. Gomez-De-Gabriel; Juan M Gandarias; Alfonso J Garcia-Cerezo; Cristina Urdiales. Proprioceptive Estimation of Forces Using Underactuated Fingers for Robot-Initiated pHRI. Special Issue Sensors for Human-Robot Interaction. 20 - 10, pp. 2863. MDPI, 18/05/2020.

**DOI:** <https://doi.org/10.3390/s20102863>

**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

**Autor de correspondencia:** Si

**Fuente de impacto:** WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

**Índice de impacto:** 3.275 **Revista dentro del 25%:** Si

**Posición de publicación:** 15 **Num. revistas en cat.:** 64

- 5** Joaquin Ballesteros; Alberto Tudela; Juan Rafael Caro-Romero; Cristina Urdiales. Weight-Bearing Estimation for Cane Users by Using Onboard Sensors. Special Issue Sensors for Gait, Posture, and Health Monitoring. Sensors. 19 - 3, MDPI, 26/01/2019.  
**DOI:** <https://doi.org/10.3390/s19030509>  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Autor de correspondencia:** Si  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 3.275  
**Posición de publicación:** 15  
**Tipo de soporte:** Revista  
**Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 64
- 6** ANA MARÍA BALLESTEROS GÓMEZ; Joaquin Ballesteros Gomez; Ortiz, Xavier; Jonker, Willem; Helmus, Rick; Jobst, Karl J.; Parsons, John R.; Reiner, Eric J.. Identification of Novel Brominated Compounds in Flame Retarded Plastics Containing TBBPA by Combining Isotope Pattern and Mass Defect Cluster Analysis. Environmental Science & Technology. 51 - 3, pp. 1518 - 1526. 2017. Disponible en Internet en: <<http://pubs.acs.org/doi/abs/10.1021/acs.est.6b03294>>.  
**DOI:** 10.1021/acs.est.6b03294  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 6.198  
**Posición de publicación:** 4  
**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ENVIRONMENTAL  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 50
- 7** Joaquin Ballesteros Gomez; AMALIA CRISTINA URDIALES GARCIA; Martínez-velasco, Antonio B.; GONZALO RAMOS JIMENEZ. A Biomimetical Dynamic Window Approach to Navigation for Collaborative Control. IEEE Transactions on Human-Machine Systems. 99, 2017.  
**DOI:** 10.1109/THMS.2017.2700633  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Posición de firma:** 1  
**Nº total de autores:** 4  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 2,563  
**Posición de publicación:** 39  
**Autor de correspondencia:** Si  
**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE  
**Revista dentro del 25%:** No  
**Num. revistas en cat.:** 132
- 8** Joaquin Ballesteros Gomez; AMALIA CRISTINA URDIALES GARCIA; Martínez, Antonio B.; LUISA MARINA TIRADO REYES. Automatic assessment of a rollator-user's condition during rehabilitation using the i-Walker platform. IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering. 2017.  
**DOI:** 10.1109/TNSRE.2017.2698005  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Fuente de impacto:** WOS (JCR)  
**Índice de impacto:** 3.972  
**Posición de publicación:** 11  
**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, BIOMEDICAL  
**Revista dentro del 25%:** Si  
**Num. revistas en cat.:** 78
- 9** Joaquin Ballesteros Gomez; AMALIA CRISTINA URDIALES GARCIA; Martínez-velasco, Antonio B.; Van Dieën, Jaap H.. On Gait Analysis Estimation Errors Using Force Sensors on a Smart Rollator. Sensors. 2016.  
**DOI:** 10.3390/s16111896  
**Tipo de producción:** Artículo científico  
**Posición de firma:** 1

**Nº total de autores:** 4**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 2.677**Posición de publicación:** 10**Autor de correspondencia:** Si**Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 58

- 10** Merino, Luis; Joaquin Ballesteros Gomez; Noé Pérez Higuera; Rafael Ramón Vigo; Pérez- Lara, Javier; Caballero, Fernando. Robust Person Guidance by Using Online POMDPs. Advances in Intelligent Systems and Computing (AISC), Vol. 253. pp. 289 - 303. 2014.

**Tipo de producción:** Capítulo de libro**Tipo de soporte:** Libro**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de capítulo de libro

- 11** Jose Manuel Peula Palacios; Joaquin Ballesteros Gomez; Amalia Cristina Urdiales Garcia; Francisco Sandoval Hernandez. Biomimetic navigation using CBR. 2017.

**Tipo de producción:** Libro o monografía científica**Tipo de soporte:** Libro**Autor de correspondencia:** Si

- 12** Joaquin Ballesteros Gomez; ANTONIO JESUS BANDERA RUBIO; JUAN PEDRO BANDERA RUBIO; REBECA MARFIL ROBLES. XVII WORKSHOP OF PHYSICAL AGENTS BOOK OF PROCEEDINGS. SERVICIO DE PUBLICACIONES DE LA UNIVERSIDAD DE MALAGA, 2016. Disponible en Internet en: <<http://waf2016.uma.es/web/proceedings.pdf>>. ISBN 978-84-608-8176-6

**Tipo de producción:** Libro o monografía científica**Posición de firma:** 1**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de libro completo**Nº total de autores:** 4

## Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Smart Rollators as a Cost-Effective Solution for Personalized Assistance Healthcare Ecosystem in Elderly Communities  
**Nombre del congreso:** International Conference on Ubiquitous Computing and Ambient Intelligence  
**Autor de correspondencia:** No  
**Fecha de celebración:** 06/12/2022  
Manuel Fernández-Carmona; Gabriela Verdezoto; Joaquin Ballesteros; Jesus M Gómez-de-Gabriel; Cristina Urdiales.
- 2** **Título del trabajo:** DAEMON: A Network Intelligence Plane for 6G Networks  
**Nombre del congreso:** 2022 IEEE Globecom Workshops (GC Wkshps)  
**Autor de correspondencia:** No  
**Fecha de celebración:** 05/12/2022  
Miguel Camelo; Marco Gramalia; Paola Soto; Lidia Fuentes; Joaquin Ballesteros; Antonio Bazco-Nogueras; Gines García-Aviles; Stecven Latré; Andrés García-Saavedra; Marco Fiore.
- 3** **Título del trabajo:** Network intelligence for virtualized ran orchestration: The daemon approach  
**Nombre del congreso:** 2022 Joint European Conference on Networks and Communications & 6G Summit (EuCNC/6G Summit)  
**Autor de correspondencia:** No  
**Fecha de celebración:** 07/06/2022  
Marco Gramalia; Miguel Camelo; Lidia Fuentes; Joaquin Ballesteros; Gabriele Baldoni; Luca Comardi; Andres Garcia-Saavedra; Marco Fiore.



- 4 Título del trabajo:** Transfer learning for multiobjective optimization algorithms supporting dynamic software product lines  
**Nombre del congreso:** 25th ACM International Systems and Software Product Line Conference  
**Tipo evento:** Congreso  
**Autor de correspondencia:** Si  
**Fecha de celebración:** 06/09/2021  
**Fecha de finalización:** 06/09/2021  
Joaquin Ballesteros; Lidia Fuentes. Disponible en Internet en: <<https://www.mdpi.com/2504-3900/31/1/23>>.
- 5 Título del trabajo:** Self-Adaptation of the Smart Cane platform  
**Nombre del congreso:** International Work-Conference on Artificial Neural Networks  
**Tipo evento:** Congreso  
**Autor de correspondencia:** No  
**Ciudad de celebración:** Toledo, España  
**Fecha de celebración:** 02/12/2019  
**Fecha de finalización:** 05/12/2019  
Inmaculada Ayala; Joaquin Ballesteros; Juan Rafael Caro-Romero; Mercedes Amor; Lidia Fuentes. Disponible en Internet en: <<https://www.mdpi.com/2504-3900/31/1/23>>.
- 6 Título del trabajo:** A Neural Network for Stance Phase detection in smart cane users  
**Nombre del congreso:** International Work-Conference on Artificial Neural Networks  
**Autor de correspondencia:** Si  
**Ciudad de celebración:** España  
**Fecha de celebración:** 12/06/2019  
Juan Rafael Caro-Romero; Joaquin Ballesteros; Francisco Garcia-Lagos; Cristina Urdiales; Francisco Sandoval.
- 7 Título del trabajo:** Feature Selection of EEG Oscillatory Activity Related to Motor Imagery Using a Hierarchical Genetic Algorithm  
**Nombre del congreso:** IEEE Congress on Evolutionary Computation (CEC)  
**Autor de correspondencia:** No  
**Ciudad de celebración:** Wellington, Nueva Zelanda  
**Fecha de celebración:** 10/06/2019  
Miguel Leon; Joaquin Ballesteros; Jonatan Tidare; Ning Xion; Elaine Astrand.
- 8 Título del trabajo:** A cane-based low cost sensor to implement attention mechanisms in telecare robots  
**Nombre del congreso:** 2019 International Conference on Robotics and Automation (ICRA)  
**Tipo evento:** Congreso  
**Tipo de participación:** Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)  
**Autor de correspondencia:** Si  
**Ciudad de celebración:** Montreal, Canadá  
**Fecha de celebración:** 20/05/2019  
**Fecha de finalización:** 24/05/2019  
**Entidad organizadora:** IEEE  
**Forma de contribución:** Artículo científico  
Joaquin Ballesteros; Alberto Tudela; Juan-Rafael Caro-Romero; Cristina Urdiales.
- 9 Título del trabajo:** Automatic fall risk assessment for challenged users obtained from a rollator equipped with force sensors and a RGB?D camera  
**Nombre del congreso:** 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems



**Autor de correspondencia:** Si

**Ciudad de celebración:** Madrid, Spain,

**Fecha de celebración:** 2018

Joaquin Ballesteros; Jose Manuel Peula Palacios; Antonio B. Martinez; Cristina Urdiales.

**10 Título del trabajo:** Design and Implementation of a Low Cost 3D Printed Adaptive Hand

**Nombre del congreso:** 19th International Workshop of Physical Agents (WAF 2018)

**Ciudad de celebración:** Madrid, Spain,

**Fecha de celebración:** 2018

Alberto J. Tudela; Joaquin Ballesteros; Antonio Bandera.

**11 Título del trabajo:** Online estimation of rollator user condition using spatiotemporal gait parameters

**Nombre del congreso:** 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

**Tipo evento:** Congreso

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

**Autor de correspondencia:** Si

**Ciudad de celebración:** Daejeon, Korea,

**Fecha de celebración:** 2016

**Forma de contribución:** Artículo científico

Joaquin Ballesteros Gomez; AMALIA CRISTINA URDIALES GARCIA; Martinez , Antonio B.; Tirado, Marina.

**DOI:** 10.1109/IROS.2016.7759491

**12 Título del trabajo:** Gait analysis for challenged users based on a rollator equipped with force sensors

**Nombre del congreso:** Intelligent Robots and Systems (IROS), 2015 IEEE/RSJ International Conference on

**Tipo evento:** Congreso

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

**Autor de correspondencia:** Si

**Ciudad de celebración:** Hamburg, Germany,

**Fecha de celebración:** 2015

**Forma de contribución:** Artículo científico

Joaquin Ballesteros Gomez; AMALIA CRISTINA URDIALES GARCIA; Martínez-velasco, Antonio Benito; LUISA MARINA TIRADO REYES.

**DOI:** 10.1109/IROS.2015.7354169

**13 Título del trabajo:** Improving the Efficiency of Online POMDPs by using Belief Similarity Measures

**Nombre del congreso:** IEEE International Conference on Robotics and Automation

**Tipo evento:** Congreso

**Ciudad de celebración:** KARLSRUHE, ALEMANIA,

**Fecha de celebración:** 2013

**Forma de contribución:** Artículo científico

Joaquin Ballesteros Gomez; LUIS MERINO CABAÑAS; Trujillo, Miguel Ángel; LUIS ANTIDIO VIGURIA JIMENEZ; ANIBAL OLLERO BATURONE. "Comunicación". En: Proceedings of ICRA 2013. pp. 1792 - 1798. 06/05/2013. ISBN 978-1-4673-5641-1

**DOI:** 10.1109/ICRA.2013.6630813



## Otras actividades de divulgación

- Título del trabajo:** Social robotics, free and accessible, thanks to knowledge  
**Nombre del evento:** Malakabot 2015  
**Tipo de evento:** Conferencias impartidas  
**Fecha de celebración:** 27/04/2017  
**Entidad organizadora:** High school professors center
- Título del trabajo:** Robotics at the service of accessibility  
**Nombre del evento:** Malakabot 2015  
**Tipo de evento:** Conferencias impartidas  
**Fecha de celebración:** 07/05/2015  
**Entidad organizadora:** High school professors center

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

### Organización de actividades de I+D+i

- Título de la actividad:** XVII WORKSHOP OF PHYSICAL AGENTS  
**Tipo de actividad:** Conference  
**Ciudad de celebración:** Málaga, Andalucía, España  
**Entidad convocante:** UNIVERSIDAD DE MALAGA **Tipo de entidad:** Universidad  
**Modo de participación:** Organizador  
**Nº de asistentes:** 30  
**Fecha de inicio-fin:** 16/06/2016 - 17/06/2017 **Duración:** 2 días
- Título de la actividad:** Malakabot 2015: Robótica al servicio de la accesibilidad  
**Tipo de actividad:** Scientific Dissemination  
**Entidad convocante:** Centro del Profesorado de Málaga **Tipo de entidad:** Junta de Andalucía  
**Modo de participación:** Speaker  
**Fecha de inicio-fin:** 07/05/2017 - 07/05/2017 **Duración:** 1 día
- Título de la actividad:** Malakabot 2017: Robótica social, libre y accesible, gracias al conocimiento colectivo  
**Tipo de actividad:** Scientific Dissemination  
**Entidad convocante:** Centro del Profesorado de Málaga **Tipo de entidad:** Junta de Andalucía  
**Modo de participación:** Speaker  
**Fecha de inicio-fin:** 27/04/2017 - 27/04/2017 **Duración:** 1 día
- Título de la actividad:** Co-chair in session ThDT6 Rehabilitation Robotics 2  
**Tipo de actividad:** Conference  
**Ciudad de celebración:** Hamburgo, Alemania  
**Entidad convocante:** IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and System 2015  
**Modo de participación:** co-chair  
**Nº de asistentes:** 50  
**Fecha de inicio-fin:** 01/10/2015 - 01/10/2015 **Duración:** 1 día



- 5** **Título de la actividad:** La noche Europea de I@s investigador@s  
**Tipo de actividad:** Scientific Dissemination  
**Modo de participación:** Speaker  
**Fecha de inicio-fin:** 25/09/2015 - 25/09/2015 **Duración:** 1 día
- 6** **Título de la actividad:** Programa Campus Científicos de Verano 2015  
**Tipo de actividad:** Scientific Dissemination **Ámbito geográfico:** Autonómica  
**Entidad convocante:** Campus de Excelencia Internacional Andalucía TECH **Tipo de entidad:** Universidad  
**Ciudad entidad convocante:** Málaga, Andalucía, España  
**Modo de participación:** Support teacher  
**Nº de asistentes:** 20  
**Fecha de inicio-fin:** 28/06/2015 - 25/06/2015 **Duración:** 1 día
- 7** **Título de la actividad:** Seminario de Microbiótica  
**Tipo de actividad:** Scientific Dissemination **Ámbito geográfico:** Autonómica  
**Entidad convocante:** IES COSTA DEL SOL **Tipo de entidad:** Instituto de Educación Secundaria  
**Ciudad entidad convocante:** Andalucía, España  
**Modo de participación:** Organizador  
**Nº de asistentes:** 75  
**Fecha de inicio-fin:** 18/05/2015 - 18/05/2015 **Duración:** 1 día

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

- 1** **Nombre de la actividad:** Panel de Evaluadores de Proyectos de Investigación de la Convocatoria 2020 de la Consejería de Salud  
**Funciones desempeñadas:** Project evaluator R&D  
**Entidad de realización:** FUNDACION PUBLICA ANDALUZA PROGRESO Y SALUD  
**Fecha de inicio:** 01/08/2020
- 2** **Nombre de la actividad:** Panel de Evaluadores de Proyectos de Investigación de la Convocatoria 2019 de la Consejería de Salud  
**Funciones desempeñadas:** Project evaluator R&D  
**Entidad de realización:** FUNDACION PUBLICA ANDALUZA PROGRESO Y SALUD  
**Fecha de inicio:** 01/08/2019
- 3** **Nombre de la actividad:** Panel de Evaluadores de Proyectos de Investigación de la Convocatoria 2018 de la Consejería de Salud  
**Funciones desempeñadas:** Project evaluator R&D  
**Entidad de realización:** FUNDACION PUBLICA ANDALUZA PROGRESO Y SALUD  
**Fecha de inicio:** 01/08/2018



## Otros méritos

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

- Entidad de realización:** Mälardalen University Sweden  
**Ciudad entidad realización:** Västerås, Suecia  
**Fecha de inicio-fin:** 02/10/2016 - 10/10/2016  
**Objetivos de la estancia:** Invitado/a  
**Tareas contrastables:** Presentation of my research results and collaboration proposals in future projects call.  
**Tipo de entidad:** Universidad  
**Duración:** 7 días
- Entidad de realización:** VU University Amsterdam  
**Facultad, instituto, centro:** MOVE research institute  
**Ciudad entidad realización:** AMSTERDAM, Noord-Holland, Holanda  
**Fecha de inicio-fin:** 26/04/2016 - 29/07/2016  
**Entidad financiadora:** Ministerio de economía y competitividad  
**Objetivos de la estancia:** Estancia Predoctoral  
**Tareas contrastables:** Error estimation on Gait analysis algorithm developed to i-Walker platform  
**Capac. adq. desarrolladas:** I learnt how to use Optotrak system which uses optical marker in user's body to detect gait.  
**Resultados relevantes:** Q1 journal indexed in the JCR.  
**Tipo de entidad:** Universidad  
**Duración:** 94 días  
**Tipo de entidad:** Agencia Estatal
- Entidad de realización:** Fondazione Santa Lucia  
**Ciudad entidad realización:** Roma, Italia  
**Fecha de inicio-fin:** 20/03/2015 - 27/03/2015  
**Objetivos de la estancia:** Invitado/a  
**Tareas contrastables:** I made tests using i-Walker platform with neurological volunteers and also, I gathered new requirements from the personal staff in order to improve i-Walker platform.  
**Resultados relevantes:** 3 JCR and a conference CORE A have used the data collected in these tests.  
**Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias  
**Duración:** 7 días

### Ayudas y becas obtenidas

- Nombre de la ayuda:** Formación de Personal Investigador (BES-2012-053466)  
**Finalidad:** Predoctoral  
**Entidad concesionaria:** Ministerio Economía, Industria y Competitividad  
**Fecha de concesión:** 01/06/2013  
**Fecha de finalización:** 31/05/2017  
**Entidad de realización:** Universidad de Málaga  
**Facultad, instituto, centro:** Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Telecomunicación  
**Tipo de entidad:** Agencia Estatal  
**Duración:** 4 años
- Nombre de la ayuda:** EC-SAFEMOBIL: estimation and control for safe wireless high mobility cooperative industrial system  
**Finalidad:** Predoctoral  
**Entidad concesionaria:** Fundación de Investigación de la Universidad de Sevilla  
**Tipo de entidad:** Fundación



**Fecha de concesión:** 01/11/2011

**Duración:** 1 año - 5 meses

**Fecha de finalización:** 30/04/2013

**Entidad de realización:** Universidad de Sevilla

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

### Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

- 1** **Descripción:** Profesor Ayudante Doctor  
**Entidad acreditante:** Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación  
**Fecha del reconocimiento:** 23/01/2018  
**Tipo de entidad:** Pública
  
- 2** **Descripción:** Profesor Contratado Doctor  
**Entidad acreditante:** Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación  
**Fecha del reconocimiento:** 23/01/2018  
**Tipo de entidad:** Pública
  
- 3** **Descripción:** Profesor de Universidad Privada  
**Entidad acreditante:** Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación  
**Fecha del reconocimiento:** 23/01/2018  
**Tipo de entidad:** Pública