

***CURRICULUM VITAE***  
***Dicciembre 1999***

NOMBRE Joaquín López Fernández  
FECHA NACIMIENTO 7 de Marzo de 1968  
TELEFONO (986 81 22 44)  
EMAIL Joaquin@uvigo.es

**FORMACIÓN ACADÉMICA**

- Ingeniero Superior de Telecomunicacion.
  - Especialidad: Telemática.
  - E.T.S. Ingenieros de Telecomunicación de la Universidad de Vigo
- Cursos de Doctorado en el departamento de Ingeniería de Sistemas de la Universidad de Vigo.

**SITUACIÓN ACTUAL**

Profesor asociado a tiempo completo en la Universidad de Vigo  
Departamento de Ingeniería de sistemas y automática.

**ESTANCIAS EN CENTROS EXTRANJEROS**

Centro: Universidad de Carnegie Mellon  
Localidad: Pittsburgh, Pensilvania U.S.A.  
Periodo: Desde 19-11-96 hasta 19-11-97  
Tema: Nuevas técnicas de control y supervisión distribuida en robots móviles autónomos.

Centro: Universidad de Carnegie Mellon  
Localidad: Pittsburgh, Pensilvania U.S.A.  
Periodo: Desde 4-6-98 hasta 3-9-98  
Tema: Control y supervisión inteligente en robots móviles autónomos.

**PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS DE I+D.**

Título del proyecto: Sistema de guiado basado en visión artificial para robots móviles de interiores.  
Entidad financiadora: CICYT (TAP 94-1102)  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 1994 hasta: 1996  
Investigador principal: Dr. Ricardo Marín Martín.

Título: Sistema de desarrollo concurrente de automatismos industriales. Aplicación a sistemas de almacenamiento y transporte aéreo industrial  
Entidad financiadora: CICYT (TAP96-0578)  
Duración, desde: 1996 hasta: 1998  
Investigador principal: Dr. Ricardo Marín Martín

Título: Desarrollo de sistemas basados en robots cooperantes. Integración de tareas en robots móviles autónomos.  
Entidad financiadora: CICYT (TAP98-0955-C03-01)  
Duración, desde: 1999 hasta: 2002

Investigador principal: Dr. Rafael Sanz Domínguez

## **PUBLICACIONES:**

### **Revistas**

“Xavier: An Autonomous Mobile Robot on the Web”

Aceptado para ser publicado en “IEEE Robotics and Automation Magazine”.

R. G. Simmons, J. L. Fernández, R. Goodwin, S. Koenig and J. O’Sullivan.

### **Congresos**

“Improving global motion planning for mobile robots by experimental measurement of traveling time”.

Presentado al 3th IFAC Conference on Intelligent Autonomous Vehicles IAV’98.  
(Madrid)

Autores: A.R.Diéguez,, R. Sanz, J. López.

Fecha: Marzo1998.

“Robust Execution Monitoring for Navigation Plans”

Congreso IROS’98 Victoria, B.C, Canadá.

Autores: Joaquín L. Fernández, Reid G. Simmons.

Fecha: 1998

“An Intelligent Supervisory Model for Path Planning and Guidance of Mobile Robots in Non-Structured Env”.

Congreso: International Congress on Intelligent Autonomous Vehicles.

Autores: A.R.Diéguez, C. Raimundez, R. Sanz, J. López, E. Delgado

Lugar de celebración: Spoo (Finlandia)

Fecha: 1995

### **Workshops**

“Towards self-reliant autonomous systems”

NASA Workshop on Planning and Scheduling fore Space.

Octubre 1997 Mandalay Beach Resort, Oxnard, California.

Autores: Reid Simmons, Sven Koenig, Joaquin Lopez & Richard GodWin.

## **EXPERIENCIA DOCENTE**

Universidad de Vigo  
*Escuela Universitaria de Ingenieros Técnicos Industriales*  
Asignatura: Calculadoras y Programación (teoría y prácticas)  
1992 - 1994

Universidad de Vigo  
*Escuela Universitaria de Ingenieros Técnicos Industriales*  
Asignatura: Programación (prácticas)  
1993 - 1999

Universidad de Vigo  
*Escuela Universitaria de Ingenieros Telecomunicación*  
Asignatura: Ingeniería de control (prácticas)  
1994 - 1996