

CURRICULUM VITAE
Diciembre 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 Telecomunicación.
 - 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