

PERFIL DOCENTE



DATOS PERSONALES

Nombre y apellidos	Vicente Matellán
Departamento/Servicio	Ingenierías Mecánica, Informática y Aeroespacial
Dirección postal despacho	Escuela Ingenierías Industrial e Informática, 333
E-mail	vicente.matellan@unileon.es

EXPERIENCIA DOCENTE

Si es profesor de Universidad

Puesto/categoría ocupada y desde qué año	Titular de Universidad, 1999
Quinquenios de docencia	3
Perfil de docencia impartida	Robótica, sistemas operativos

EXPERIENCIA INVESTIGADORA

Si es profesor de Universidad

Equipo de investigación, si es colaborador o coordinador y	Grupo de Robótica
Sexenios de investigación (si es profesor de Universidad)	3
Líneas de investigación desarrolladas	Robótica móvil, robótica social, visión artificial
Publicaciones (nº aproximado)	150
Por favor, incluir el nombre de alguna de las revistas más relevantes en las que haya publicado	<i>Robotics and Autonomous Systems, Interaction Studies, Applied Intelligence, Robotica International, International Journal of Engineering Education, Journal of</i>

	Intelligent Robotic Systems
<p>Por favor, incluir las publicaciones más relevantes</p>	<p>- <i>What downgrades a robot from pet to appliance?. Vicente Matellán y Camino Fernández. Interaction Studies, Vol 15, Num 2, pp.210-215 Interaction Studies.</i></p> <p>- <i>Primate Drum Kit: A System for Studying Acoustic Pattern Production by Non-Human Primates Using Acceleration and Strain Sensors. Andrea Ravignani, Vicente Matellán Olivera, Bruno Gingras 1email, Riccardo Hofer, Carlos Rodríguez Hernández, Ruth-Sophie Sonnweber, and W. Tecumseh Fitch. Sensors; 13(8):9790-9820.</i></p> <p>- <i>Portable autonomous walk calibration for 4-legged robots. Boyan Bonev, Miguel Cazorla, Francisco Martín, Vicente Matellán. Applied Intelligence. Applied Intelligence, Volume 36, Number 1, pp. 136-147.</i></p> <p>- <i>From Bio-inspired vs. Psycho-inspired to Etho-inspired robots. José María Cañas y Vicente Matellán. Robotics and Autonomous Systems. Vol. 55, Issue 12, pp. 841-850</i></p> <p>- <i>Localization of legged robots combining a fuzzy-Markov method and a population of extended kalman filters. Francisco Martín, Vicente Matellán, José María Cañas y Pablo Barrera. Robotics and Autonomous Systems. ISSN: 0921-8890.</i> doi:10.1016/j.robot.2007.09.006</p>