



CURRÍCULUM VITAE (CVA)

Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA

13/11/2024

Nombre	Rosario		
Apellidos	Aragüés Muñoz		

A.1. Situación profesional actual

Puesto	Profesor Titular de Universidad		
Fecha de inicio	08/03/2021		
Institución	Universidad de Zaragoza		
Departamento / Centro	Dept. Informática e Ingeniería de Sistemas Escuela de Ingeniería y Arquitectura	http://diis.unizar.es/es http://eina.unizar.es/	
País	España		
Palabras clave	Multi-robot; sist. distribuidos; computer vision; redes de sensores		

A.2. Situación profesional previa

Periodo	Puesto/Institución
Octubre 2018-Marzo 2021	Prof. Contratado Doctor Interino / Univ. Zaragoza, EINA
Octubre 2013- Octubre 2018	Prof. Ayudante Doctor / Univ. Zaragoza, EINA and EUPT
Abril 2012 – Octubre 2013	Investigadora Postdoctoral / Institut Pascal, UMR 6602 UBP, Clermont-Ferrand, France

A.3. Resumen de contribuciones e indicadores de calidad

- * 12 proyectos de investigación (fecha de inicio del 01/01/2019 al 31/12/2024)
- * 3 contratos de investigación (fecha de inicio del 01/01/2019 al 31/12/2024)
- * 14 publicaciones en revistas JCR Q1 y Q2, y SCOPUS Q1 (01/01/2019 al 31/12/2024)
- * 2 sexenios de investigación CNEAI
- * h-index 11 ResearchID H-4548-2015

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Desde mi Trabajo de Fin de Grado (2007, premio Matrícula de Honor) hasta la actualidad, llevo más de 15 años investigando en Robótica, en Sistemas Robotizados Distribuidos en Red. Obtuve el título de Doctora en Ingeniería de Sistemas e Informática en 2012 (mención "Cum Laude" y "Doctor Europeus"). Desde 2013, he llevado a cabo labores docentes e investigadoras en la Universidad de Zaragoza en los centros EUPT y EINA, ocupando diferentes puestos, siendo Profesora Titular desde 2021. He ocupado el puesto de Coordinadora del Grado en "Ingeniería Electrónica y Automática" en la EUPT. Mis intereses de investigación están relacionados con el desarrollo de nuevas estrategias de coordinación, comunicación y percepción cooperativa, para equipos de robots con capacidades heterogéneas y recursos computacionales y de comunicación limitados, que trabajan de forma coordinada para lograr un objetivo común. Estas estrategias presentan interesantes aplicaciones para la monitorización ambiental, la vigilancia, las misiones de búsqueda y rescate, la inspección de infraestructuras o el transporte cooperativo, sólo por nombrar algunas.

He escrito un libro (SpringerBriefs in Computer Science) y he publicado 26 artículos en revistas JCR y SCOPUS, 16 de ellos Q1-JCR, 8 Q2-JCR y 2 Q1-Citescorpe Scopus (14 de ellos publicados entre el 01/01/2019 y el 31/12/2024). He presentado varios trabajos en los principales congresos internacionales de Robótica y Control Automático, incluidos ICRA, IROS, RSS, ACC, CDC. Mis trabajos de investigación suelen tener impacto: han sido citados 1139 veces, índice h 17, índice i10 21 (google académico); Índice h 11, con 18 citas promedio por artículo (ResearcherID H-4548-2015). También estoy en la posición 71 de los 320 investigadores internacionales identificados en el tema de "multi-robot systems" en Google Scholar (dentro del 22% superior).

He desarrollado mi investigación liderando (PID2021-124137OB-I00, TED2021-130224B-I00) y participando en varios proyectos competitivos financiados por el Gobierno de España (PGC2018-098719-B-I00) y por la Comisión Europea (proyectos COMMANDIA SOE2/P1/F0638 y REMAIN S1/1.1/E0111). Soy miembro del Grupo de Referencia T45_23R: Robótica, Visión por Computador e Inteligencia Artificial, reconocido por el Gobierno de Aragón (Resol. 20-04-2023, BOA Núm. 80 28/04/2023). He obtenido evaluación positiva de 2 tramos de investigación (2 sexenios investigación del CNEAI). También he sido Investigadora Principal de varios proyectos regionales para profesorado joven no permanente (JIUZ-2020-TEC-02, UZCUD2020-TEC-03, UZCUD2019-TEC-01, JIUZ-2017-TEC-01, presupuestos < 10.000 EUR), que han sido un buen apoyo para financiar las actividades de investigación de nuestro grupo. También he liderado dos proyectos de transferencia con BSH Electrodomésticos España SA relacionados con control automático y modelado de sistemas (OTRI 2019/0580, OTRI 2021/0460). Mantengo una buena actividad de colaboración con investigadores internacionales, con los que he publicado varios artículos y colaboramos en proyectos nacionales y europeos, a quienes conocí durante estancias de investigación: 2018 KTH Suecia, Prof. Dimarogonas, beca José Castillejo CAS18/00082; investigadora postdoctoral (2012, 19 meses), en colaboración con el Prof. Youcef Mezouar (Clermont Auvergne INP), además de varias estancias predoctorales.

Además de colaborar con la industria (BSH, OTRI2019/0580, OTRI2021/0460), participo habitualmente en actividades y proyectos (proyectos FCT-18-13481 y FCT-22-18344; Libro "10001 Amigas Ingenieras", 2020; artículo conf. ETFA 2019; "Ellas te cuentan" Ciencia de cine" UCC-UZ 2017; "Puertas abiertas" EUPT 2016; artículo de divulgación Diario de Teruel 2016) para difundir la ciencia y la investigación, haciéndolas más accesibles al público en general, y promoviendo el interés y la vocación de la juventud por las STEM. Soy miembro de AMIT (asociación de mujeres ingenieras y tecnólogas de Aragón), y también he sido Coordinadora del Programa de Orientación al Estudiante de la EUPT, Universidad de Zaragoza, que apoya a los estudiantes antes, durante y después de sus estudios.

He dirigido 1 Tesis Doctoral (febrero 2024, Dr. Rodrigo Aldana) y varios trabajos de fin de carrera TFGs y de fin de máster TFMs (24 trabajos entre el 01/01/2019 y el 31/12/2024), con temas relacionados con mi experiencia investigadora. Actualmente codirijo un estudiante de Tesis Doctoral sobre temas relacionados con la percepción distribuida en redes de robots. Todos mis alumnos de TFG/TFM han encontrado trabajo en empresas de primera línea, y mi alumno de doctorado ya ha publicado seis artículos en revistas y varias ponencias en congresos. Finalmente, soy IEEE Senior Member (2020), y soy revisor habitual en las mejores revistas y congresos internacionales sobre robótica y sistemas de control automático. He participado en comités de programas de congresos y he sido Editor Asociado del ICRA 2022 e IROS 2021, 2022 y 2023.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES

C.1. Publicaciones (Fecha de publicación del 01/01/2019 al 31/12/2024)

1. Aragüés, R., González, A., López-Nicolás, G., & Sagüés, C. (2024). **Convergence speed of dynamic consensus with delay compensation**. Neurocomputing, 570, 127130. DOI [10.1016/j.neucom.2023.127130](https://doi.org/10.1016/j.neucom.2023.127130). JCR 2023 Q1 (COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE, 42/197).
2. Aldana-López, R., Aragüés, R., & Sagüés, C. (2023). **PLATE: A perception-latency aware estimator**. ISA transactions, 142, 716-730. DOI [10.1016/j.isatra.2023.08.013](https://doi.org/10.1016/j.isatra.2023.08.013). JCR 2023 Q1 (AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS, 11/84).
3. Aldana-López, R., Aragüés, R., Sagüés, C. (2023). **Perception-latency aware distributed target tracking**. Information Fusion, 99, 101857. DOI [10.1016/j.inffus.2023.101857](https://doi.org/10.1016/j.inffus.2023.101857). JCR 2023 Q1 (COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS, 2/144).
4. Aranda, M., Aragüés, R., & López-Nicolás, G. (2023). **Combined leaderless control of translational, shape-preserving and affine multirobot formations**. IEEE Robotics and Automation Letters, 8 (11), 7567 – 7574. DOI: [10.1109/LRA.2023.3316889](https://doi.org/10.1109/LRA.2023.3316889). JCR 2023 Q2 (ROBOTICS, 12/46).
5. Aldana-López, R., Aragüés, R., & Sagüés, C. (2023). **Latency vs precision: Stability preserving perception scheduling**. Automatica, 155, 111123. DOI [10.1016/j.automatica.2023.111123](https://doi.org/10.1016/j.automatica.2023.111123). JCR 2023 Q1 (AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS, 20/84).
6. Aldana-López, R., Gómez-Gutiérrez, D., Aragüés, R., & Sagüés, C. (2022). **Dynamic consensus with prescribed convergence time for multileader formation tracking**. IEEE Control Systems Letters, 6,

3014-3019. DOI [10.1109/LCSYS.2022.3181784](https://doi.org/10.1109/LCSYS.2022.3181784). SCOPUS CiteScore 2022 Q1 (Mathematics Control and Optimization, 28/121).

7. Aldana-López, R., Aragüés, R., & Sagüés, C. (2022). **REDCHO: Robust exact dynamic consensus of high order**. Automatica, 141, 110320. DOI: [10.1016/j.automatica.2022.110320](https://doi.org/10.1016/j.automatica.2022.110320). JCR 2022 Q1 (AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS, 12/ 65).

8. E. Teruel, R. Aragüés, G. López-Nicolás (2021). **A Practical Method to Cover Evenly a Dynamic Region with a Swarm**, IEEE Robotics and Automation Letters 6 (2): 1359-1366. DOI [10.1016/j.robot.2019.06.002](https://doi.org/10.1016/j.robot.2019.06.002). JCR 2021 Q2 (ROBOTICS, 11/30).

9. R. Aldana-López, R. Aragüés, C. Sagüés (2021). **EDCHO: High order exact dynamic consensus**, AUTOMATICA. 131, pp.109750. DOI [10.1016/j.automatica.2021.109750](https://doi.org/10.1016/j.automatica.2021.109750). JCR 2021 Q1 (AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS, 12/65).

10. González, A., Aragüés, R., López-Nicolás, G., & Sagüés, C. (2020). **Predictor-feedback synthesis in coordinate-free formation control under time-varying delays**. Automatica, 113, 108811. DOI [10.1016/j.automatica.2020.108811](https://doi.org/10.1016/j.automatica.2020.108811). JCR 2020 Q1 (AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS, 10/63).

11. R Aragüés, A González, G López-Nicolás, C Sagüés (2020). **Distributed relative localization using the multi-dimensional weighted centroid**. IEEE Trans. on Control of Network Systems 7 (3): 1272 – 1282. DOI [10.1109/TCNS.2020.2972595](https://doi.org/10.1109/TCNS.2020.2972595). JCR 2020 Q2 (AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS, 24/63).

12. A González, R Aragüés, G López-Nicolás, C Sagüés (2020). **Weighted predictor-feedback formation control in local frames under time-varying delays and switching topology** Int J Robust Nonlinear Control. 2020; 30: 3484– 3500. DOI [10.1002/rnc.4954](https://doi.org/10.1002/rnc.4954). JCR 2020 Q1 (ENG., ELEC. & ELECTRO., 51/273).

13. R. Aragüés, D. V. Dimarogonas, P. Guallar and C. Sagüés (2020). **Intermittent Connectivity Maintenance with Heterogeneous Robots**, IEEE Transactions on Robotics, vol. 37, no. 1, pp. 225-245. DOI [10.1109/TRO.2020.3014521](https://doi.org/10.1109/TRO.2020.3014521). JCR 2020 Q1 (ROBOTICS 4/28).

14. Teruel, Enrique; Aragüés, Rosario; López-Nicolás, Gonzalo (2019). **A distributed robot swarm control for dynamic region coverage**. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, vol. 119: 51-63. DOI [10.1016/j.robot.2019.06.002](https://doi.org/10.1016/j.robot.2019.06.002). JCR 2019 Q2 (ROBOTICS 12/28).

C.2. Proyectos de investigación (fecha de inicio desde 01/01/2019 al 31/12/2024)

1. S1/1.1/E0111. Robotic REMAnufacturing of deformable INdustrial products – REMAIN. IP: Gonzalo López (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: EUROPEAN UNION. Fechas: 01/01/2024 - 31/12/2026. Importe total proyecto: 1.446.787,50 €. Importe U. Zaragoza: 187.500,00€. Rol: Investigadora. Líneas: Distributed consensus; Formation control with switching topologies.

2. FCT-23-19075: XVI Semana de la Ingeniería y Arquitectura: Digitalización, Desarrollo Industrial y Proyección Social Sostenibles. IP: Raquel Trillo Lado (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA. Fechas: 01/09/2024- 30/08/2025. Importe: 13.000 €. Rol: Investigadora. Líneas: Promoting interest and vocation among youth in STEM.

3. FCT-22-18344: XV Semana de la Ingeniería y Arquitectura: Digitalización, Desarrollo e Innovación Social e Industrial Sostenible. IP: Raquel Trillo Lado (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA. Fechas: 01/09/2023- 30/08/2024. Importe: 12.000 €. Rol: Investigadora. Líneas: Promoting interest and vocation among youth in STEM.

4. PID2021-124137OB-I00. Cooperative robots for monitorization and deformable goods transport in the countryside. IP: **Rosario Aragüés**, G. López (U. de Zaragoza). Agencia Estatal de Investigación y FEDER, EU. Fechas: 01/09/2022 - 31/08/2025. Importe: 153.549 €.

5. TED2021-130224B-I00: Deformation control of Flexible Objects with cooperative Robots in Manufacturing Sectors (DeFORMS). IP: **Rosario Aragüés**, G. López (U. de Zaragoza). Agencia Estatal de Investigación y FEDER, EU. Fechas: 01/12/2022-30/11/2024. Importe: 119.025 €.

6. JIUZ-2021-TEC-01: Representación simplificada en prótesis visuales simuladas para interacción con objetos. IP: Jesús Bermúdez (U. Zaragoza). Entidad financiadora: Fundación Bancaria Ibercaja. Fechas: 01/01/2022-31/12/2023. Importe: 2.000 €. Rol: Investigadora. Líneas: Dist. consensus on visual data.

7. JIUZ-2020-TEC-02: Herds of robots for the automation of agriculture and livestock tasks (ROBOHERD). IP: **Rosario Aragüés** (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: Fundación Bancaria Ibercaja. Fechas: 01/01/2021-31/12/2021. Importe: 2.000 €.

8. UZCUD2020-TEC-03: Prácticas seguras de buceo: integración de señales biomédicas y localización en entornos hiperbáricos. IP: **Rosario Aragüés** (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: Centro Universitario de la Defensa de Zaragoza. Fechas: 01/10/2020-30/09/2021. Importe: 2.125 €.

9. UZCUD2019-TEC-01: Monitorización, Sincronización y Procesado de Señales Biomédicas en Entornos Hiperbáricos para Supervisión de Actividades de Buceo. **IP: Rosario Aragüés** (U. Zaragoza). Entidad financiadora: Centro Univ. Defensa de Zaragoza. Fechas: 01/10/2019-30/09/2020. Importe: 1.911,26€. 10. PGC2018-098719-B-I00. Flexible multi-robot systems for coverage and transport (FROSCAT). IP: G. López, C. Sagüés (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: FONDOS FEDER, Ministerio de Economía y Competitividad. Fechas: 01/01/2019-31/12/2021. Importe: 111.683 EUR. Rol: Investigadora. Líneas: Distributed consensus on visual data; Dynamic deployment; Connectivity maintenance. 11. FCT-18-13481: MUJERES E INGENIERÍA: FOMENTO DE VOCACIONES, ACOMPAÑAMIENTO A ESTUDIANTES Y CREACIÓN DE REDES PROFESIONALES. IP: Villarroya Gaudó, María (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA. Fechas: 01/04/2019- 31/12/2020. Importe: 15.000 €. Rol: Investigadora. Líneas: Promoting interest and vocation among youth in STEM. 12. JIUZ-2018-TEC-10: PERCEPCIÓN DISTRIBUIDA DE ENTORNOS DINÁMICOS CON EQUIPOS DE ROBOTS MÓVILES (DIDIER). IP: Montijano Muñoz, Eduardo (U. de Zaragoza). Entidad financiadora: Fundación Bancaria Ibercaja. Fechas: 01/01/2019-31/12/2019. Importe: 2.000 €. Rol: Investigadora. Líneas: Distributed consensus on visual data; Dynamic deployment; Connectivity maintenance.

C.3. Contratos (fecha de inicio del 01/01/2019 al 31/12/2024)

1. Contrato: Herramientas de modelado y simulación de sistemas de control. Referencia: 2021/0460. Entidad financiadora: BSH ELECTRODOMESTICOS ESPAÑA S.A. Duración: 14/09/2021 al 17/09/2021. **IP: Rosario Aragüés**. Importe: 4.942 €.
2. Contrato: Formación sobre herramientas de modelado y simulación de sistemas de control. Referencia: 2019/0580. Entidad financiadora: BSH ELECTRODOMESTICOS ESPAÑA S.A. Duración: 07/10/2019 al 10/10/2019. **IP: Rosario Aragüés**. Importe: 3.242 €.
3. Contrato: Electrodomésticos Hiper sostenibles y con alto impacto en la experiencia culinaria (HIPATIA). Referencia: CPP2021-008938 (OTRI 2022/2031). Entidad financiadora: Proyectos colaboración público-privada, Agencia estatal de investigación. Duración: 07/09/2022 al 31/08/2025. IP: Carlos Sagüés. Importe: 131.966 €. Rol: Investigadora.

C.4. Otros méritos

- * Dos períodos de actividad investigadora reconocidos (**CNEAI**, 2007-2012 y 2013-2018).
- * ResearchID H-4548-2015 (<https://www.webofscience.com/wos/author/record/H-4548-2015>): **h-index 11**. Publicaciones en Web Of Science 22. Número medio de citas por artículo: 18.