

CURRICULUM VITAE

A) DATOS PERSONALES:

Nombres y Apellidos:	Juan Carlos Grieco Silva
Cédula de Identidad:	5.687.065
Lugar y Fecha de Nacimiento:	San Cristóbal, Venezuela. 5 de febrero de 1965
Nacionalidad:	Venezolana
Estado Civil:	Casado
Dirección:	Urb Bosque Valle, Terraza 24. Apto 4. Caracas.
Teléfono habitación	0414-462.42.10
Correo Electrónico:	jcgrieco@usb.ve

B) ESTUDIOS REALIZADOS

1.- Universidad

Institución:	Instituto Universitario Politécnico de las FF.AA.NN. (IUPFAN)
Año de Graduación:	1986
Título Obtenido:	Ingeniero Electrónico

2.- Cursos de Post-Grado

Institución:	Universidad Simón Bolívar
Año:	1989-1991

3.- Doctorado

Institución:	Universidad de Valladolid, España
Año	1997
Nombre de la Tesis:	Robots escaladores. Consideraciones acerca del diseño, estabilidad y estrategias de control.

4.- Otros Cursos:

Institución:	CANTV
Año:	1987
Nombre del curso:	Adiestramiento en telecomunicaciones

Institución:	Dash, Strauss & Goodhue
Año:	1990
Nombre del curso:	Electromagnetic Compatibility

Institución:	IESA
Año:	1991
Nombre del curso:	Gerencia para Ingenieros

Institución:	Asociación Española de Informática y Automática
Año:	1993
Nombre del curso:	XIII Curso de Automática en la Industria (Control Borroso / Control H-infinito / Detección de fallas)

Institución:	Asociación Española de Informática y Automática
Año:	1994
Nombre del curso:	XIV Curso de Automática en la Industria (Modelado de sistemas continuos

Control inteligente
 Modelado empírico de entornos con incertidumbre)

Institución: Asociación Española de Informática y Automática
 Año: 1995
 Nombre del curso: XV Curso de Automática en la Industria
 (Autosintonía y métodos de antiwindup en reguladores PID
 Control de robots
 Acondicionamiento de señales)

Institución: National Instrument. Caracas
 Año: 1998
 Nombre del curso: LabView. Básico y Avanzado

Institución: Universidad Simón Bolívar.
 Año: 2005
 Nombre del curso: Diseño Instruccional bajo la modalidad a Distancia.

C) CARGOS DESEMPEÑADOS

Institución / Departamento	Fechas	Nombre del Cargo
Universidad Simón Bolívar Departamento de Electrónica y Circuitos	2007- Presente	Coordinador De La Carrera De Ingeniería Electrónica
Universidad Simón Bolívar Departamento de Electrónica y Circuitos	2006-2007	Profesor Agregado, Dedicación Exclusiva
Universidad Simón Bolívar Departamento de Electrónica y Circuitos	2001- Presente	Profesor Agregado, Dedicación Exclusiva
Instituto de Ingeniería. Centro de Ingeniería Eléctrica y Sistemas. Unidad de Eléctrica.	1997-2001	Profesional de Investigación y Desarrollo VI
Instituto de Ingeniería. Centro de Ingeniería Eléctrica y Sistemas. Unidad de Electrónica Industrial.	1992-1997	Profesional de Investigación y Desarrollo. (De permiso en el Instituto de Automática Industrial en Madrid, España).
Instituto de Ingeniería. Centro de Ingeniería Eléctrica y Sistemas.	1991-1992	Jefe Unidad de Electrónica Industrial
Instituto de Ingeniería. Centro de Ingeniería Eléctrica y Sistemas.	1990-1991	Jefe Unidad de Telecomunicaciones

Instituto de Ingeniería. Centro de Ingeniería Eléctrica y Sistemas	1988-1990	Profesional de Investigación y Desarrollo.
Instituto Universitario de Tecnología R.C. Dpto. Electrónica.	1988-1990	Profesor contratado (6 h/sem)
Compañía Anónima Nacional de Teléfonos de Venezuela. (CANTV). Maracay.	1987-1988	Ingeniero Electrónico I.

D) BECAS Y DISTINCIONES

Beca del Instituto de Ingeniería para seguir estudios de especialización en Procesamiento Digital de Señales en la U.S.B..
Fechas: 1990 - 1991

Crédito Educativo de la Fundación Gran Mariscal de Ayacucho para seguir estudios de Doctorado en España.
Fechas: Febrero 1992- Enero 1996

Beca de la Comunidad Económica Europea para participar en el Proyecto “*Advance Robot Control with Multisensorial Integration (ROCOMI)*” en el Instituto de Automática Industrial en Madrid.
Fechas: Marzo 1993 - Febrero 1994

Beca del Concejo Superior de Investigaciones Científicas de España para participar en el proyecto “*Automatización de las tareas de Soldadura a Tope en posición para la construcción naval (SACON PR212)*” en el Instituto de Automática Industrial en Madrid, España.
Fechas: Marzo 1994 - Diciembre 1996

Mención APTO CUM LAUDE en la obtención del título de Doctor dentro del programa de Doctorado en Tecnologías de la Información
Fecha: Marzo de 1997

E) FORMACIÓN DE RECURSOS HUMANOS

Título del trabajo / Autor	Universidad/Título obtenido	Fechas
Diseño de una tarjeta de Interconexión FDDI Autor: María E. Rodríguez	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	1990
Diseño e Implementación de un grabador digital de estado sólido para mensajes cortos Autor: Raniere J. Alezons R.	Instituto Universitario Politécnico de las Fuerzas Armadas Nacionales I.U.P.F.A.N. Ingeniero Electrónico	1990
Transmisión de audio y video por fibra óptica Autor: María E. Fernández L.	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	1990
Tarifador de llamadas a nivel de abonado Autores: Robert Cortizo C. – Verónica Díaz C.	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	1991

Diseño e Implantación de un Sistema para Control Estadístico de Procesos Autor: Juan Luis Marín Moreno	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	1998
Sistema Automatizado para el Balance Metalúrgico de Contenido Aurífero Autor: Patricia Domínguez Gil	UNEXPO Ingeniero Electrónico	1998
Diseño Estructural y Cinemático de un robot escalador para inspección en tanques de almacenamiento. Autores: Hector Castillo, y Joao De Mateus,.	UCV Ingeniero Mecánico	2001
Desarrollo y evaluación de un módulo de sensores y monitoreo para la navegación autónoma de robots Autores: Oscar Garzón y Ignacio Padilla	Universidad Nueva Esparta Ingeniero Electrónico	2002
Pruebas de Campo para validar la nueva estrategia de ventas y distribución de una empresa de consumo masivo Autor: Eduardo Abbo	Universidad Simón Bolívar Ingeniero de Producción	2002
Preparando la Infraestructura Tecnológica para la Implantación Temprana del Nuevo Modelo de Ventas y Distribución Autor: Natalie Gelleni	Universidad Simón Bolívar. Ingeniero de Producción	2002
Diseño y desarrollo de una aplicación basada en Java sobre un dispositivo GSM, capaz de desplegar en forma gráfica información proveniente de la red GSM de Digitel Autor: Alfredo Moreno	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2002
Diseño general y detallado de un robot manipulador para uso experimental. Autor: Kristine Moore-Leskó.	Universidad Simón Bolívar Ingeniero de Producción	2002
Diseño y construcción de un Laboratorio Virtual de Robótica. Autores: Arthur Noguera y Manuel Iglesias Abattemarco.	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2003
Diseño y fabricación de una tarjeta controladora de motores DC de altas prestaciones. Autor: Georman Calderón.	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2004
Diseño de un sistema virtual de simulación de robots móviles en ambientes no-estructurados usando EasyJava. Autor: Roselvi Pérez.	Universidad Simón Bolívar y Universidad Nacional de Educación a Distancia (Madrid, España). Ingeniero Electrónico	2003
Desarrollo De Un Software Para La Programación De Rutinas De Movimiento Para Animatrónicos Autor: Carín Talero	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2005
Consideraciones De Diseño De Una Mano Robótica Antropomórfica. Estudios Y Pruebas Preliminares Autor Gabriel Bacallado	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2005

Diseño e implementación de una interfaz electrónica y de programación entre el PDT3100 y el dispositivo LMU para envío en tiempo real de datos Autor Pedro Cosgaya	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2005
Sistema Experto para detección de fallas de Visual Plan Autor Kathy Arcano	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2005
Diseño E Implementación De Una Interfaz Planta-usuario Bajo El Estándar Del Sistema 800xa Autores: Jean Carlo Landa Y Tadeo Armenta	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2006
Simulador De Sistemas De Control Para Robot Con Ruedas Usando Easyjava Simulation Autor: Armando Mago	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2006
Diseño Del Procedimiento Para Migración De Atm A Ethernet De Los Dslam De La Red De Acceso De CANTV Autor: Luis Urbaz	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2006
Determinación De Indicadores De Paquetes Perdidos Para La Red De Datos Ip/atm De Movilnet Autor: Victor Simone	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2006
Diseño De Un Sistema De Medición De Nivel Para Fiscalización, Custodia Y Transferencia De Crudo Autor: Mario Escalante	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2007
Ingeniería Conceptual De Un Sistema Automatizado Para El Mantenimiento De Las Líneas Aéreas De Transmisión De La Edc Autor Idania Gorrochategui	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2007
Diseño E Implementación De Un Sistema De Control, Comunicación Inalámbrica Y Procesamiento De Datos Y Video Para Un Vehículo Autónomo Autores: Francisco Zampella y Novel Certad	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2007
Control De Fuerza En Manipuladores Flexibles Autor Cecilia Murrugarra	Universidad Simón Bolívar Doctorado en Ingeniería	2007
Generador De Modos De Caminado Para Robot Cuadrúpedo Basado En Principios Neurofisiológicos Autor José Cappelletto	Universidad Simón Bolívar Maestría en Ingeniería Electrónica	2007
Propuesta De Diseño De Sistema De Calidad Andon Para La Línea De Ensamblaje De Automóviles Autor Eduardo Pujol	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2008

Desarrollo Del Primer Sistema De Información De Gestión En Tiempo Real Del Estacionamiento Urbano Autor Luis Malavé	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2008
Diseño De La Interfaz De Configuración Y Control De Un Optimizador De Carga Para Celdas Solares Autor Luis Emmi	Universidad Simón Bolívar Ingeniero Electrónico	2008

F) SOCIEDADES CIENTIFICAS Y PROFESIONALES

Colegio de Ingenieros de Venezuela

International Journal of Humanoid Robotics. Associate Editor. Editorial Board

G) ASISTENCIA A CONGRESOS

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.; Fernández, G..

Título: *Control de un Manipulador por Realimentación Sensorial de Fuerza*

Nombre del congreso: 3^{er} Congreso de la Asociación Española de Robótica.

Fecha: 17-19 Noviembre, 1993.

Ciudad y País: Zaragoza. España.

Autor: Fernández, G.; Armada, M.; Grieco, J.C..

Título: *Estudio del acoplamiento en Modelos de Robots Industriales*

Nombre del congreso: 3^{er} Congreso de la Asociación Española de Robótica.

Fecha: 17-19 Noviembre, 1993.

Ciudad y País: Zaragoza. España.

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.; Fernández, G.; González de Santos, P.

Título: *A Review on Force Control of Robot Manipulators*

Nombre del congreso: 1st Symp. on Cooperation European Union with Latin America ECLA-CIM 93.

Fecha: 24-26 Noviembre, 1993.

Ciudad y País: Lisboa. Portugal.

Autor: Fernández, G.; Grieco, J.C.; Armada, M..

Título: *Achieving Diagonal Dominance for Robot Control*

Nombre del congreso: 1st Symp. on Cooperation European Union with Latin America ECLA-CIM 93.

Fecha: 24-26 Noviembre, 1993.

Ciudad y País: Lisboa. Portugal.

Autor: Fernández, G.; Grieco, J.C.; Armada, M..

Título: *Decoupling Control for Robot Manipulators using Multivariable Frequency Domain Techniques*

Nombre del congreso: 5th Int. Symp. AMST'94 Application of Multivariable System Techniques

Fecha: 29-30 Marzo, 1994

Ciudad y País: Bradford, West Yorkshire. United Kingdom.

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.; Fernández, G.; González de Santos, P

Título: *Control of a Climbing Robot*

Nombre del congreso: IEEE International Symposium on Industrial Electronics ISIE 94

Fecha: 23-27 Mayo, 1994

Ciudad y País: Santiago de Chile. Chile

Autor: Fernández, G.; Grieco, J.C.; Alonso, C; Guzman, F.

Título: *INSULEX: Expert System for Insulin Dose Determination*

Nombre del congreso: IASTED International Conference on Artificial Intelligence, Expert Systems and Neural Networks.

Fecha: July 4-6, 1994

Ciudad y País: Zurich, Switzerland.

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.; Fernández, G.; González de Santos, P.

Título: *Motion Control of a Climbing Robot under Internal Force Control*

Nombre del congreso: ECLA'94 Workshop on Industrial Automation

Fecha: November 27, December 3, 1994

Ciudad y País: Madrid.España.

Autor: Grieco, J.C.; Fernández, G.; Gamarra-Rosado, V.O.; Armada, M.

Título: *Tip Position Control with Hub Position Corrections for a One-Link Flexible Manipulator*

Nombre del congreso: DARS'95 Workshop on Human-Oriented Design of Advanced Robotics Systems.

Fecha: September 19-20, 1995.

Ciudad y País: Vienna. Austria.

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.; González de Santos, P.; Guerrero, A.

Título: *Computer-Aided-Design of a Climbing Robot for Harsh Environment*

Nombre del congreso: DARS'95 Workshop on Human-Oriented Design of Advanced Robotics Systems.

Fecha: September 19-20, 1995.

Ciudad y País: Vienna. Austria.

Autor: Fernández, G.; Grieco, J.C.; Armada, M..

Título: Decoupling Control of a 2D Mixed Rigid-Flexible Manipulator.

Nombre del congreso: ASI'96: 1996 Advance Summer Institute; Annual Conference of ICIMS-NOE. Life Cycle Approaches to Production Systems: Management, Control, Supervision.

Fecha: June 2-6, 1996.

Ciudad y País: Toulouse, France.

Autor: Fernández, G.; Grieco, J.C.; Armada, M.; González de Santos, P..

Título: Pseudolink-Based Control of a Flexible Manipulator

Nombre del congreso: 2nd Mathmod.Technical University of Vienna

Fecha: 5-7 February 1997

Ciudad y País: Vienna, Austria.

Autor: Grieco, J.C.

Título: Robots Escaladores

Nombre del congreso: 1^{ra} Jornadas de Robótica Iberoamericanas

Fecha: 14 - 18 Abril 1997

Ciudad y País: Cartagena de Indias, Colombia

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.

Título: Estado del Arte en Sistemas de Locomoción.

Nombre del congreso: 1^{ra} Seminario sobre Diseño y Control de Robots para Aplicaciones Específicas.

Fecha: 1 - 5 Diciembre 1997

Ciudad y País: Ciudad de México, México

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.

Título: Control de Fuerza en Robots Escaladores. Determinación de las fuerzas de escalado.

Nombre del congreso: 1^{ra} Seminario sobre Diseño y Control de Robots para Aplicaciones Específicas.

Fecha: 1 - 5 Diciembre 1997

Ciudad y País: Ciudad de México, México

Autor: Armada, M.; González de Santos, P.; Prieto, M.; Grieco, J.C.

Título: REST: "A Six Legged Climbing Robot .

Nombre del Congreso: Euromech-375. Biology and Technology of Walking.

Fecha: Marzo, 1998

Ciudad y País: Munich, Alemania.

Autor: Fernández, G.; Grieco, J.C.; Armada, M..

Título: *Multivariable Following Pseudolink Control of a 2D Flexible Manipulator*

Nombre del congreso: 6th Int. Symp. AMST'98 Application of Multivariable System Techniques

Fecha: 7-8 Abril, 1998

Ciudad y País: Bradford, West Yorkshire. United Kingdom.

Autor: Grieco, J.C.; Prieto, M.; Armada, M.; González de Santos, P.

Título: A Six-Legged Climbing Robot for High Payloads".

Congreso: 6th IEEE Conference on Control Applications ICCA'98.

Ciudad y País: Trieste, Italy.

Fecha: Septiembre 1-4, 1998.

Autor: Grieco, J.C.; Prieto, M.; Armada, M.

Título: "Experimental Issues on Wall Climbing Gait Generation for a Six-Legged Robot "

Congreso: First International Symposium on Climbing and Walking Robots. CLAWAR 98

Ciudad y País: Brussels, Belgium.

Fecha: November, 1998.

Autores: Grieco, J. C.; Armada, M.; Prieto, M.; Fernández, G.

Título: Optimal Foot Trajectory for a Climbing Robot.

Congreso: CLAWAR 99.

Fecha: September, 1999.

Ciudad y país: Porstmouth, United Kingdom.

Autor: Grieco, J.C.; Armada, M.; Prieto, M.; Fernández, G.

Título: "Robot Escalador para la Construcción Naval".

Congreso: IV Jornadas Panamericanas de Automatización.

Ciudad y País: Caracas, Venezuela

Fecha: 8-12 Mayo, 2000.

Autores: Fernández, Gerardo; Grieco, Juan Carlos; Armada, Manuel, González de Santos, Pablo.

Título: "Following Strategy for Deflection Avoiding on a Flexible Manipulator".

Congreso: Congreso Latinoamericano de Control Automático CLCA 2002. IFAC.

Fecha: Noviembre, 2002.

Lugar celebración: Guadalajara, México.

Autores: Grieco, J.C.; Fernández, G.; Armada, M.

Título: "On the use of a "virtual" rigid pseudolink for the jacobian control of a flexible manipulator".

Congreso: IEE Interactive Conference on Active Vibration and Control.

Fecha: Diciembre 2002

Lugar celebración: Organized by Osman Tokhi, Sheffield University. Internet Publication.

Autores: A. Noguera, M. Iglesias, J.C. Grieco, G. Fernández, M. Flammia, M. Armada.
Título: Robotic Remote Lab
Congreso: 13th Int. Symposium on Measurement and Control in Robotics
Fecha: Diciembre 2003
Lugar celebración: Madrid, España

Autores: R. Pérez, J.C. Grieco, G. Fernández, S. Dormido.
Título: EasyJava-based simulator for mobile robots in unstructured environments
Congreso: 13th Int. Symposium on Measurement and Control in Robotics
Fecha: Diciembre 2003
Lugar celebración: Madrid, España

Autores: C. Murrugarra, J.C. Grieco, G. Fernández, Armada, M..
Título: Modeling and Design of a 3D Flexible Arm under Gravity
Congreso: 13th Int. Symposium on Measurement and Control in Robotics
Fecha: Diciembre 2003
Lugar celebración: Madrid, España

Autores: Alferes, J; Zalama, E.; Bermejo García, J.; Fernández, G.; Grieco, J.
Título: Reconstruction 3D of the Geometry and Texture of Environments with a Wheeled Mobile Robot
Congreso: 13th Int. Symposium on Measurement and Control in Robotics
Fecha: Diciembre 2003
Lugar celebración: Madrid, España

Autores: Murrugarra Q., Cecilia V; Grieco, J.; Fernández-López, G.; De Castro, Osberth
Título: A Generalized Mathematical Model for Flexible Link manipulators with n vibration frequencies and friction in the Joint
Congreso: IEEE International Symposium on Robotics and Automation 2006 ISRA-2006 . San Miguel Regla Hidalgo, México. Agosto 2006
Fecha: Agosto 2006
Lugar celebración: México

Autores: Mago, Armando; Medina, Wilfredis; Fermín, Leonardo; Grieco, J.; Fernández-López, G.; Cappelletto, José
Título: Control Systems Simulator for Wheeled Robots using Easy Java Simulations
Congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE2006). Madrid, España. Junio 2006
Fecha: Junio 2006
Lugar celebración: España

Autores: Murrugarra Q., Cecilia V; Grieco, J.; Fernández-López, G.; De Castro, Osberth
Título: Design of a PD Position Control based on the Lyapunov Theory for a Robot Manipulator Flexible-Link
Congreso: IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics ROBIO 2006. Kunming, China. Diciembre 2006
Fecha: Diciembre 2006
Lugar celebración: China

Autor L. Fermín; W. Medina; A. China; N. Veloz; J. C. Grieco
Título A low cost local Positioning system using ultrasonic sensors
Proceeding of the 9th International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2006)
Lugar celebración: Bélgica

Autor P. Estevez; J. Hernandez; J. Cappelletto; J. C. Grieco
Título Asynchronous Local Positioning System Based on Ultrasonic active beacons and Feed Forward Neural Networks
Congreso: 10th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Supporting Technologies for Mobile Machines. CLAWAR 2007
2007.
Singapur

Autor J. Cappelletto; P. Estevez; G. Fernandez; J. C. Grieco
Título A CPG with force feedback for a statically stable Quadruped Gait
Congreso: 10th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Supporting Technologies for Mobile Machines. CLAWAR 2007
2007.
Singapur

Autor W. Medina; L. Fermín; J. Bolaños; G. Fernández; J.c. Grieco
Título: Velocity field angle control of wheeled robot
9th International Conference on Artificial Intelligence and Soft Computing (ICAISC 2008) CIS
Volume
Fecha: Junio 2008
Lugar: Zakopane, Polonia

H) PUBLICACIONES

1. Libros y Monografías

Autor: Grieco, J.C.; Hung, J.E.
Título: *Diseño y Construcción de un Modulador-Demodulador DQPSK para transmisión digital a 8 Mb/s.*
Casa Editora: I.U.P.F.A.N.
Ciudad: Maracay
Año: 1986

Autor: Fernández, G.; Grieco, J.C.; Armada, M.
Título: *Applications of Multivariable System Techniques (Chapter 8 Robotics Control)*
Casa Editora: *MEP Publishers*
Ciudad: *Bradford, U.K.*
Año: 1994

Autor: *Varios*
Título: *ECLA'94 Workshop on Advanced Automation. PROCEEDINGS*
Casa Editora: CSIC-IAI (Editor: Armada, M.; Alique, A.; Fernández, G.; Grieco, J.C.)
Ciudad: Madrid, España
Año: 1994

Autor: Grieco, J.C.
Título: *Robots escaladores. Consideraciones acerca del diseño, estabilidad y estrategias de control*
Casa Editora: Universidad de Valladolid.
Ciudad: Valladolid, España.
Año: 1997

Autores: Fernandez, G.; Grieco, J. C.; Armada, M. (E. Whalley, M. Ebrahimi, Editors)
Título: *Application of Multi-Variable System Techniques (AMST 1998)*
Casa Editora: Bradford Univ. and The Institute of Meas. and Control, Professional Eng. Publishers

Ciudad: London, UK.
Volumen: ISBN 1 86058 128.
Año:1998.

Autores: W. Medina; L. Fermín; J. Cappelletto; P. Estevez; G. Fernandez; J. Grieco
Capítulo: Object recognition for obstacles-free trajectories applied to navigation control
Casa Editorial: I-tech Education And Publishing
Volumen: Vision Systems Applications.
ISBN978-3-902613-01-1
Año:2007

Autores: J. Cappelletto; P. Estévez; J. C. Grieco; W. Medina; G. Fernández
Capítulo: Gait Synthesis in Legged Robot Locomotion using a CPG-Based Model
Casa Editorial: I-tech Education And Publishing
Volumen: Bioinspiration and Robotics: Walking and Climbing Robots.
ISBN978-3-902613-15-8
Año:2007

Autores: G. Fernández, J. C. Grieco, M. Armada (M. O. Tokhi and A. K. M. Azad, Editors)
Título: Flexible Robot Manipulators – Modelling, Simulation and Control: Chapter–13: Decoupling control of flexible manipulators.
Casa Editora: IEE Press
Ciudad: London, UK.
Año: 2008

2. Revistas

Grieco, J.C.; Armada, M.; Fernández, G.; González de Santos, P. "A Review on Force Control of Robot Manipulators". STUDIES IN INFORMATICS AND CONTROL. Vol 3 n° 2 and 3. 1994.

Fernández, G.; Grieco, J.C.; Armada, M.. "Achieving Diagonal Dominance for Robot Control.". STUDIES IN INFORMATICS AND CONTROL. Vol 3 n° 2 and 3, 1994.

Gamarra-Rosado, V.O.; Fernández, G.; Armada, M.; Aliane, N.; Grieco, J. "Control of a Flexible One-Link Manipulator". KYBERNETES. MCB University Press. Vol. 25. N° 5, 1996.

M. Armada, M. Prieto, T. Akinfiyev, R. Fernández, P. González De Santos, E. García, H. Montes, S. Nabulsi, R. Ponticelli, J. Sarria, J. Estremera, S. Ros, J. Grieco, G. Fernández
Título del trabajo: On the Design and Development of Climbing and Walking Robots for the Maritime Industries
JOURNAL OF MARITIME RESEARCH. Volumen: Vol. 1, N° 2
Año publicación: 2005
Pais: ESPAÑA

Bolaños, José; Medina, Wilfredis; Fermín, Leonardo; Cappelletto, José; Fernández, G.; Grieco, J. "Object Recognition for Obstacle Avoidance in Mobile Robotics". LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCES. 2006. Vol. 4029, pp. 722 - 731. Springer Berlin. Heidelberg.
Año publicación: 2006
Pais: Alemania

Cappelletto, José; Estévez, Pablo; Medina, Wilfredis; Fermín, Leonardo; Grieco, J.; Fernández, G. "Gait Synthesis And Modulation For Quadruped Robot Locomotion Using A Simple Feed-Forward Network". LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE. Volumen: Vol. 4029. Springer Berlin / Heidelberg. Páginas (Desde - Hasta): 731 - 740
Año publicación: 2006
Pais: Alemania

Torrealba, R. R.; Castellano, J. M.; Fernández - López, G.; Grieco, J. C.
Título del trabajo: Characterisation of gait cycle from accelerometer data
ELECTRONICS LETTERS. Volumen: Vol. 43, N° 20. Páginas (Desde - Hasta): 1066 - 1068
Año publicación: 2007
Ciudad: Londres, United Kingdom

Medina, Wilfredis; Fermín, Leonardo; Cappelletto, José; Murrugarra Q., Cecilia V; Fernández, G.;
Grieco, J. “*Vision-Based Dynamic Velocity Field Generation for Mobile Robots*”. LECTURE
NOTES IN CONTROL AND INFORMATION SCIENCES. 2007. Vol 360, pp. 69-79
Año publicación: 2007
Ciudad: Londres, United Kingdom

Torrealba, R. R. ; Fernández - López, G.; Grieco, J. C.
Título del trabajo: Scientific research towards the development of knee prostheses
Nombre de la Revista: KYBERNETES. Volumen: Aceptado Para Su Publicación
Año publicación: 2008
País: United Kingdom.

Fermín, Leonardo; Medina, Wilfredis; Grieco, J.; Fernández, G.
Título del trabajo: Optical Flow Based Velocity Field Control
LECTURE NOTES IN COMPUTER SCIENCE , Vol. 5097; LECTURE NOTES ON ARTIFICIAL
INTELLIGENCE. Volumen: Xvi, 1269 P. Páginas (Desde - Hasta): 771 – 781. ISBN: 978-3-540-
69572-1
London, 2008. United Kingdom.