

4. Lista de publicaciones, patentes y otros méritos, indicando claramente su relación con la tesis

A continuación se presentan las publicaciones tanto en revistas con índice de impacto (JCR) como contribuciones a congresos de carácter nacional e internacional. Dichas contribuciones se presentan distribuidas entre las diferentes aportaciones realizadas en el trabajo de Tesis Doctoral. Finalmente se presentan otros méritos tales como participación en proyectos de investigación de convocatoria pública (algunos de los cuales se están desarrollando en estos momentos), organización de congresos y lista de grupos y asociaciones de las que soy miembro.

- 1) Publicaciones obtenidas para la aportación de la Tesis doctoral: *Una interfaz ocular basada en señales EOG que permite obtener la dirección de la mirada del usuario así como el parpadeo.*
 - a) Las publicaciones presentadas a continuación reflejan el trabajo realizado en el diseño de la interfaz ocular basada en señales EOG presentando diversas aplicaciones para control de robots y de acceso a internet así como el diseño de una electrónica inalámbrica y portable para el registro de las señales electrooculográficas.
 - b) *Publicaciones en revistas*
 - i) L.D. Lledó, A. Úbeda, E. Iáñez, J.M. Azorín. "Internet Browsing Application on Electrooculography for Disabled People". *Expert Systems with Applications*. Vol. 40(7), pp. 2640-2648. ISSN: 0957-4174, doi: 10.1016/j.eswa.2012.11.012, JCR 2011: 2.203 (Q1)
 - ii) Úbeda, E. Iáñez, J. M. Azorín. "Wireless and Portable EOG-based Interface for Assisting Disabled People". *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*. Vol 16(5), pp. 870-873, 2011. ISSN: 1083-4435, doi:10.1109/TMECH.2011.2160354, JCR 2011: 2,865 (Q1)
 - iii) J. M. Azorín, E. Iáñez, E. Fernández, J. M. Sabater. "Interacción ocular con Robots: Una ayuda para discapacitados". *DYNA - Ingeniería e Industria*. Vol. 85(9), pp. 768-776, 2010. ISSN: 0012-7361, doi:10.6036/3738, JCR 2010: 0,137 (Q4)
 - c) *Publicaciones en congresos nacionales e internacionales*
 - i) Iáñez E, Azorín JM, Morales R, Fernández E (2008). Electrooculography-based Human Interface for Robot Controlling. Proceedings of the 13th Annual Conference of the International Functional Electrical Stimulation Society - From Movement to Mind. Biomedizinische Technik, Vol. 53 (2008), Supplement 1, pp. 305-307 (IFESS), Freiburg, Germany, vol. 51, no. 1, pp. 305-307.
 - ii) Iáñez E, Azorín JM, Fernández E, Sabater JM, Morales R (2008). Interfaz basada en electrooculografía para control de dispositivos por personas discapacitadas. Actas del XXVI Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica (CASEIB), Valladolid, España, pp. 344-347. ISBN: 978-84-691-3640-9.
 - iii) Iáñez E, Azorín JM, Fernández E, Sabater JM (2009). Control Strategies for Human-Robot Interaction using EOG. Proceedings of the 40th International Symposium on Robotics (ISR), Barcelona, Spain, pp. 183-187. ISBN: 978-84-920933-8-0.
 - iv) Sobrino-Manzanares F, Iáñez E, Fernández E, Azorín JM (2010). Dispositivo electrónico para el registro de señales electrooculográficas. Actas de las XXXI Jornadas de Automática (JA), Jaén, España. ISBN: 978-84-693-0715-1.
- 2) Publicaciones obtenidas para la aportación de la Tesis doctoral: *Una interfaz ocular basada en señales EOG que permite detectar, no sólo la dirección de la mirada, sino el ángulo de la mirada.*
 - a) *La publicación presentada a continuación hace referencia al diseño de una interfaz electrooculográfica que detecta no sólo la dirección de la mirada sino cuánto ha mirado la persona realizando un control de velocidad de un brazo robot.*
 - b) *Publicaciones en revistas*
 - i) E. Iáñez, J. M. Azorín, E. Fernández, A. Úbeda. "Interface Based on Electrooculography for Velocity Control of a Robot Arm". *Applied Bionics and Biomechanics*. Vol 7(3), pp. 199-207, 2010. ISSN: 1176-2322, ISSN online: 1754-2103, doi:10.1080/11762322.2010.503107.
- 3) Publicaciones obtenidas para la aportación de la Tesis doctoral: *Una interfaz cerebral no invasiva espontánea capaz de diferenciar entre tres tareas mentales y un estudio mediante imagen por resonancia magnética funcional (IRMf).*
 - a) Las siguientes publicaciones representan el trabajo relativo a las interfaces cerebrales. Se han desarrollado algoritmos de extracción de características así como clasificadores que nos han permitido diferenciar hasta tres tareas mentales relacionadas con la imaginación motora. En la publicación del congreso IWINAC 2009 se realizó un estudio de resonancia funcional con el fin de determinar la situación sobre el cuero cabelludo de las tareas motoras y poder así situar los electrodos de una forma más precisa.
 - b) *Publicaciones en revistas*
 - i) E. Iáñez, J. M. Azorín, A. Úbeda, J. M. Ferrández, E. Fernández. "Mental Tasks-based Brain-Robot Interface". *Robotics and Autonomous Systems*. Vol 58(12), pp. 1238-1245, 2010. ISSN: 0921-8890, doi:10.1016/j.robot.2010.08.007, JCR 2010): 1,313 (Q2)

c) *Publicaciones en congresos nacionales e internacionales*

- i) **láñez** E, Furió MC, Azorín JM, Huizzi JA, Fernández E (2009). Brain-Robot Interface for Controlling a Remote Robot Arm. Proceedings of the Bioinspired Applications in Artificial and Natural Computation, Third International Work-Conference on the Interplay Between Natural and Artificial Computation, Proceedings, Part II, Lecture Notes in Computer Science (LNCS) 5602 (IWINAC), Santiago de Compostela, Spain, vol. 2, pp. 353-361. ISBN: 978-3-642-02266-1.
- ii) **láñez** E, Furió MC, Azorín JM, Pérez C, Fernández E (2009). Análisis de algoritmos de extracción de características para el control de un robot basado en señales EEG espontáneas. Actas del Simposio CEA de Bioingeniería 2009. Redes REDINBIO y RETADIM (SIMPOSIO CEA DE BIOINGENIERIA), Elche, España, pp. 14-18. ISBN: 978-84-613-2208-4.
- iii) Rodríguez S, Azorín JM, **láñez** E, Pérez C (2009). Evaluación de algoritmos y clasificadores para reconocimiento de estados mentales a partir de señales EEG. Actas de las XXX Jornadas de Automática (JA), Valladolid, España. ISBN: 13-978-84-692-2387-1.
- iv) **láñez** E, Azorín JM, Úbeda A, Fernández E, N. García, Huizzi JA (2010). Diseño de clasificadores basados en LDA para una interfaz cerebral no invasiva. Actas del Simposio de Bioingeniería 2010. Redes REDINBIO y RETADIM (SIMPOSIO CEA), Málaga, España, pp. 11-16. ISBN: 978-84-938113-1-0.
- v) **láñez** E, Azorín JM, Úbeda A, Fernández E (2010). Análisis del comportamiento de un clasificador basado en LDA en una interfaz cerebral espontánea. Actas del III Simposio de Inteligencia Computacional (SICO), Valencia, España, pp. 133-140. ISBN: 978-84-92812-62-2.
- vi) **láñez** E, Azorín JM, Úbeda A, Fernández E, Sirvent JL (2010). LDA-based Classifiers for a Mental Tasks-based Brain-Computer Interface. Proceedings of the 2010 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics (SMC), Estambul, Turquía, pp. 546-551. ISBN: 978-1-4244-6587-3.
- vii) Úbeda A, **láñez** E, Azorín JM (2011). Selección de la mejor configuración de mapa EEG para la diferenciación de tareas mentales en interfaces cerebro-computador espontáneas. Actas del 3er Simposio CEA Bioingeniería - Redes REDINBIO y RETADIM (SIMPOSIO CEA), Palma de Mallorca, España, pp. 49-54. ISBN: 978-84-8384-167-9.
- viii) **láñez** E, Úbeda A, Azorín JM (2011). Control de un brazo robot mediante una interfaz cerebro-máquina no invasiva espontánea. Proceedings of the Robot 2011 - Special Issue on Assistive Robots (ROBOT), Sevilla, España, pp. 49-53.

4) Publicaciones obtenidas para la aportación de la Tesis doctoral: *Una interfaz multimodal que combina una interfaz EOG con un BCI no invasivo espontáneo mediante un control no simultáneo.*

- a) En este punto se presentan las publicaciones relacionadas con la interfaz multimodal desarrollada. Se han combinado en diversos trabajos las interfaces electrooculografía y cerebral desarrolladas con el fin de generar un mayor número de comandos de control. Se han realizado pruebas tanto en una interfaz gráfica como con un brazo robot.

b) *Publicaciones en congresos nacionales e internacionales*

- i) **láñez** E, Úbeda A, Azorín JM (2011). Arquitectura de una interfaz multimodal basada en EOG y EEG. Actas del VI Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad. Tomo 1 (IBERDISCAP), Palma de Mallorca, España, pp. 103-110. ISBN: 978-84-8384-186-X.
- ii) **láñez** E, Úbeda A, Azorín JM (2011). Multimodal human-machine interface based on a Brain-Computer Interface and an electrooculography interface. Proceedings of the 33rd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBS), Boston, EEUU, pp. 6303-6306. ISBN: 978-1-4244-4122-8.
- iii) **láñez** E, Azorín JM, Fernández E (2008). Control de un brazo robot mediante señales EOG y EEG. Actas del Seminario Técnicas de BCI y de Análisis de la Actividad Cerebral Asociada de la Red Temática de Tecnología de Apoyo a la Discapacidad y Mayores (Seminario IAI-CSIC RETADIM BCIs), CSIC, Madrid, España.
- iv) **láñez** E, Azorín JM, Furió MC, Fernández E, Sabater JM (2009). EOG and EEG Control of Robot Arms. Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2009) - Workshops and Tutorial Proceedings (Workshop on Interfacing the Human and the Robot) (ICRA), Kobe, Japan.

5) Publicaciones obtenidas para la aportación de la Tesis doctoral: *Una arquitectura de control compartido que combina la tecnología RFID con un BCI no invasivo espontáneo.*

- a) En la siguiente publicación se combina la arquitectura de RFID desarrollada en el trabajo de Tesis doctoral con la interfaz electrooculográfica para realizar una tarea asistiva con un brazo robot. Se incluye también un trabajo enviado en proceso de revisión donde se combina la tecnología RFID con una interfaz cerebral no invasiva para tareas de alcance y agarre con un brazo robot.

- i) E. **láñez**, A. Úbeda, J.M. Azorín, C. Pérez. "Assistive Robot Application Based on a RFID Control Architecture and a Wireless EOG Interface". *Robotics and Autonomous Systems*. Vol 60(8), pp. 1069-1077, 2012. ISSN: 0921-8890, doi: 10.1016/j.robot.2012.05.006, JCR 2011): 1.056 (Q2)
- ii) A. Úbeda, E. **láñez**, J.M. Azorín. Shared Control Architecture Based on RFID to Control a Robot Arm Using a Spontaneous Brain-Machine Interface. *Robotics and Autonomous Systems*. En proceso de revisión (2013).

6) En paralelo al trabajo de Tesis doctoral se han desarrollado otros trabajos de investigación relacionados con la temática de la Tesis. Se han investigado otros clasificadores para la interfaz cerebral; se han desarrollado otras interfaces multimodales donde se han combinado interfaces oculares, interfaces cerebrales, reconocimiento de voz e interfaces hápticas; se han desarrollado interfaces cerebrales basadas en los potenciales evocados P300 y N2PC; y finalmente se incluyen otros trabajos sobre interfaces cerebrales, interfaces oculares basadas en eye-tracking y teleoperación de brazos robot.

a) Estudio de otros clasificadores en la interfaz cerebral:

i) *Publicaciones en revistas*

- (1) Úbeda, E. Iáñez, J.M. Azorín, Carlos Perez-Vidal. "Endogenous Brain-Machine Interface Based on the Correlation of EEG Maps". *Computer Methods and Programs in Biomedicine, Special Issue in Computer Assisted Tools for Medical Robotics*. Fecha de publicación: Aceptado, pendiente de publicación (2013). ISSN: 0169-2607, JCR 2011): 1.516 (Q1)
- (2) Úbeda, E. Iáñez, J.M. Azorín, J.M. Sabater, E. Fernández. "Classification Method for BCIs Based on the Correlation of EEG Maps". *Neurocomputing*. Aceptado, pendiente de publicación. Publicado online el 9 de noviembre de 2012. ISSN: 0925-2312, doi: 10.1016/j.neucom.2012.08.040, JCR 2011: 1.580 (Q2)
- (3) J. M. Azorín, E. Iáñez, J. M. Sabater, N. M. García, C. Pérez, E. Fernández. "Interfaz cerebral no invasiva para control de un sistema domótico por personas discapacitadas". *Trauma Fundación MAPFRE*. Vol 20(4), pp. 249-254, 2009. ISSN: 1888-6116
- (4) Úbeda, E. Iáñez, J.M. Azorín. "Bimodal interface based on EOG and a desktop input device for disabled and non-disabled people". *IEEE Transaction on Human-Machine Systems*. Aceptado, pendiente de publicación (2013). ISSN: 1083-4419

ii) *Publicaciones en congresos nacionales e internacionales*

- (1) Úbeda, E. Iáñez, J. Badesa, R. Morales, J. M. Azorín and N. García. Control strategies of an assistive robot using a brain-machine interface. Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2012), Algarve, Portugal. ISBN: 978-1-4673-1735-1. Páginas: 3553-3558. 2012.
- (2) Úbeda A, Iáñez E, Azorín JM, Fernández E (2011). Analysis of EEG Mapping Images to Differentiate Mental Tasks in Brain-Computer Interfaces. Proceedings of the 4th International Work-Conference on the Interplay Between Natural and Artificial Computation. Foundations on Natural and Artificial Computation LNCS 6686 Part 1. LNCS vol. 6686, Part 1 (IWINAC), La Palma, Spain, pp. 246-255. ISBN: 978-3-642-21343-4.
- (3) Úbeda A, Iáñez E, Azorín JM (2011). Mental Tasks Classification for BCI Using Image Correlation. Proceedings of the 33rd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBS), Boston, EEUU, pp. 4572-4575. ISBN: 978-1-4244-4122-8.
- (4) Iáñez E, Azorín JM, Fernández E, Sabater JM, Morales R, Pérez C (2008). Primeros pasos en el control de un brazo robot mediante señales EEG. Actas de las XXIX Jornadas de Automática (JA), Tarragona, España. ISBN: 978-84-691-6883-7.
- (5) Flórez F, Azorín JM, Iáñez E, Úbeda A, Fernández E (2011). Development of a low-cost SVM-based spontaneous brain-computer interface. Proceedings of the International Conference on Neural Computation Theory and Applications - Special Session on Challenges in Neuroengineering (NCTA), Paris, France, pp. 415-421. ISBN: 978-989-8425-84-3.
- (6) E. Iáñez, A. Úbeda, J.M. Azorín, J.A. Berná, R. Ceres. Análisis de la mejor combinación de tareas en un BMI basado en SVM. Actas del Seminario CYTED de la Red Temática IBERADA. V Jornadas AITADIS de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad: "Experiencias y avances en tecnologías de accesibilidad para personas con discapacidad". Vitoria-ES, Brasil. ISBN: 978-85-8087-078-7. Páginas: 19-24. 2012.

b) Interfaces multimodales donde se combinan interfaces hápticas, cerebrales, oculares y reconocimiento de voz:

i) *Publicaciones en congresos nacionales e internacionales*

- (1) Úbeda A, Iáñez E, Azorín JM, Sabater JM, García N, Pérez C (2010). Improving Human-Robot Interaction by a Multimodal Interface. Proceedings of the 2010 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics (SMC), Estambul, Turquía, pp. 3580-3585. ISBN: 978-1-4244-6587-3.
- (2) Úbeda A, Iáñez E, Pérez C, Azorín JM (2010). Haptic and Ocular Human-Robot Interface. Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2010) - Workshops and Tutorials (Proceedings of the ICRA 2010 Workshop on Multimodal Human-Robot Interfaces) (ICRA), Anchorage (Alaska), USA, pp. 23-27.
- (3) Úbeda A, Iáñez E, Sabater JM, Azorín JM (2011). Eliminación del temblor en tareas de telemanipulación mediante una interfaz multimodal. Actas del VI Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad. Tomo 1 (IBERDISCAP), Palma de Mallorca, España, pp. 161-167. ISBN: 978-84-8384-186-X.
- (4) Martínez JA, Úbeda A, Iáñez E, Azorín JM (2011). Control de un brazo robot mediante una interfaz multimodal que combina una interfaz electrooculográfica y reconocimiento de voz. Actas de las XXXII Jornadas de Automática (JA), Sevilla, España. ISBN: 978-84-694-6454-0.
- (5) Úbeda A, Pinar JP, Iáñez E, Azorín JM (2010). Combining Electrooculography and Haptics for Interfacing with Robots. Proceedings of the 1st International Conference on Applied Bionics & Biomechanics (ICABB), Venecia, Italia.

- (6) Úbeda A, láñez E, Azorín JM, Pérez C, García NM (2010). Interfaz Hombre-Robot Avanzada Basada en Información Háptica y Ocular. Actas de las XXXI Jornadas de Automática (JA), Jaén, España. ISBN: 978-84-693-0715-1.
 - (7) Úbeda A, láñez E, Azorín JM (2011). Interfaz multimodal basada en la combinación de información ocular, cerebral y háptica para el control de una interfaz gráfica 3D. Actas de las XXXII Jornadas de Automática (JA), Sevilla, España. ISBN: 978-84-694-6454-0.
- c) Interfaces cerebrales evocadas basadas en el potencial P300 y N2PC:
- i) *Publicaciones en revistas*
 - (1) J.L. Sirvent Blasco, E. láñez, A. Úbeda, J.M. Azorín. "Visual evoked potential-based brain-machine interface applications to assist disabled people". *Expert Systems with Applications*. Vol 39(9), pp. 7908-7918, 2012. ISSN: 0957-4174, doi: 10.1016/j.eswa.2012.01.110, JCR 2011): 2.203 (Q1)
 - (2) J. L. Sirvent, J. M. Azorín, E. láñez, A. Úbeda, E. Fernández. "Interfaz Cerebral no Invasiva basada en Potenciales Evocados para el Control de un Brazo Robot". *Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial*. Vol 8(2), pp. 103-111, 2011. ISSN: 1697-7912, ISSN(versión electrónica): 1697-7920, doi:10.4995/RIAI.2011.02.13, JCR 2011: 0,231 (Q4)
 - ii) *Publicaciones en congresos nacionales e internacionales*
 - (1) Sirvent JL, Azorín JM, láñez E, Úbeda A, Fernández E (2010). P300-based Brain-Computer Interface for Internet Browsing. Proceedings of the Trends in Practical Applications of Agents and Multiagent Systems, 8th International Conference on Practical Applications of Agents and Multiagent Systems, Advances in Intelligent and Soft Computing (PAAMS), Salamanca, Spain, vol. 71, pp. 615-622. ISBN: 978-3-642-12432-7.
- d) Otros trabajos sobre interfaces cerebrales, interfaces oculares basadas en eye-tracking y teleoperación de brazos robot:
- i) *Publicaciones en congresos nacionales e internacionales*
 - (1) J. M. Azorín, E. láñez, A. Úbeda, J. L. Sirvent, E. Fernández. Interfaces Avanzadas para Personas Discapacitadas. II Jornadas de Mayores y Nuevas Tecnologías. (II Jornadas de Mayores y Nuevas Tecnologías). Castellón, España. 2010.
 - (2) Úbeda A, Azorín JM, láñez E, Sabater JM (2009). Eye-Tracking Interface Based On Artificial Vision For Robot Controlling. Proceedings of the 13th IASTED International Conference on Artificial Intelligence and Soft Computing (ASC), Mallorca, Spain, pp. 45-50. ISBN: 978-0-88986-809-0.
 - (3) Úbeda A, Azorín JM, láñez E, Sabater JM (2009). Interfaz de Seguimiento Ocular Basado en Visión Artificial para Personas con Discapacidad. Proceedings of the III International Congress on Domotics, Robotics and Remote Assistance for All (DRT4ALL), Barcelona, España, pp. 25-32. ISBN: 978-84-88934-39-0.
 - (4) Azorín JM, Berná JA, láñez E (2009). Nonlinear Bilateral Control of Teleoperators by State Convergence. Proceedings of the European Control Conference (ECC), Budapest, Hungary, pp. 2815-2820. ISBN: 978-963-311-369-1.
 - (5) Llor J, láñez E, Azorín JM, Sabater JM, Úbeda A (2009). Teleoperación de un brazo robot mediante teléfono móvil con reflexión de esfuerzos. Actas de las XXX Jornadas de Automática (JA), Valladolid, España. ISBN: 13-978-84-692-2387-1.
- Blanes J, Azorín JM, Sabater JM, láñez E, García NM (2009). Entorno virtual para simulación dinámica basado en Blender. Actas de las XXX Jornadas de Automática (JA), Valladolid, España. ISBN: 13-978-84-692-2387-1.

- 7) **Participación en proyectos de I+D financiados en convocatorias públicas:** (nacionales y/o internacionales)
- a) Título del proyecto: **Sistema de comunicación de necesidades básicas basado en señales EEG para personas con daño cerebral y/o medular severo**
 - i) Entidad financiadora: Fundación Mapfre Referencia: Convocatoria 2012 de 45 Ayudas a la Investigación en Salud
 - ii) Entidades participantes: Universidad Miguel Hernández de Elche
 - iii) Duración, desde: 14/02/2013 hasta: **13/02/2014** Cuantía de la subvención: 15.000,00 euros
 - iv) Investigador responsable: José María Azorín Poveda Número de investigadores participantes: 4
 - b) Título del Proyecto: **Red Iberoamericana para el estudio y desarrollo de aplicaciones TIC basadas en interfaces adaptadas a personas con discapacidad**
 - i) Entidad financiadora: Programa Iberoamericano de Ciencia y Tecnología para el Desarrollo (CYTED) Referencia: 512RT0466
 - ii) Entidades participantes: Universidad Miguel Hernández de Elche, Universidade Federal do Espírito Santo (Brasil), Universidad del Valle (Colombia), Agencia Estatal Consejo Superior de Investigaciones Científicas, Technaid S.L., Instituto Nacional de Tecnología Industrial (Argentina), Universidad Pedagógica Nacional (Colombia), Universidad Católica (Paraguay), Universidad Nacional de la Matanza (Argentina), Anditec Tecnologias de Reabilitação Lda. (Portugal)
 - iii) Duración: 1/01/2012 hasta **31/12/2015** Cuantía de la subvención: 30.000,00 € (2012)
 - iv) Investigador principal: José María Azorín Poveda Número de investigadores participantes: 57
 - c) Título del Proyecto: **Desarrollo de una Interfaz Multimodal Cerebro-Neural para el Control de un Sistema Robótico Híbrido Exoesqueleto - Neuroprótesis de Miembro Superior**
 - i) Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación Referencia: DPI2011-27022-C02-01
 - ii) Entidad participante: Universidad Miguel Hernández de Elche
 - iii) Duración: 1/01/2012 hasta **31/12/2014** Cuantía de la subvención: 102.850,00 €
 - iv) Investigador principal: José María Azorín Poveda Número de investigadores participantes: 8
 - d) Título del proyecto: **Sistemas de navegación por Internet basado en electrooculografía para personas discapacitadas**
 - i) Entidad financiadora: Fundación Mapfre Referencia: Convocatoria 2009 de 45 Ayudas a la Investigación en Salud
 - ii) Entidades participantes: Universidad Miguel Hernández de Elche
 - iii) Duración, desde: 22/03/2010 hasta: 21/03/2010 Cuantía de la subvención: 15.000,00 euros
 - iv) Investigador responsable: José María Azorín Poveda Número de investigadores participantes: 5
 - e) Título del proyecto: **Control de sistemas telerobóticos mediante interfaces avanzadas para personas discapacitadas**
 - i) Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación Referencia: DPI2008-06875-C03-03/DPI
 - ii) Entidades participantes: Universidad Miguel Hernández de Elche
 - iii) Duración, desde: 01/01/2009 hasta: 31/12/2011 Cuantía de la subvención: 165.165,00 €
 - iv) Investigador responsable: José María Azorín Poveda Número de investigadores participantes: 4
 - f) Título del proyecto: **Interfaz cerebral no invasiva para control de un sistema domótico por personas discapacitadas**
 - i) Entidad financiadora: Fundación Mapfre Referencia: Convocatoria 2007 de 30 Ayudas a la Investigación en Salud
 - ii) Entidades participantes: Universidad Miguel Hernández de Elche
 - iii) Duración, desde: 01/12/2007 hasta: 30/11/2008 Cuantía de la subvención: 15.000,00 euros
 - iv) Investigador responsable: José María Azorín Poveda Número de investigadores participantes: 5
- 8) Organización de congresos:
- a) Miembro del comité organizador del **Simposio CEA DE BIOINGENIERIA – Redes REDINBIO y RETADIM** de ámbito nacional celebrado en Elche, Alicante, España del 1 al 2 de junio de 2009
- 9) Lista de grupos y asociaciones de las que soy miembro
- a) Socio del Comité Español de Automática (CEA) de IFAC (International Federation of Automatic Control) (Nº socio: 627)
 - b) Miembro de IEEE (Nº socio: 92517026)
 - c) Miembro de la Red Iberoamericana para el estudio y desarrollo de aplicaciones TIC basadas en interfaces adaptadas a personas con discapacidad (IBERADA)