



POLITÉCNICA



Universidad
Politécnica
de Madrid

**ETSI SISTEMAS
INFORMÁTICOS**

Máster en Ciencias y Tecnologías de la Computación

Propuesta de tema para Trabajo Fin de Máster

Curso 2015-16

Título: Filtrado de información del entorno de conducción para posicionamiento de un vehículo autónomo

Director: José Eugenio Naranjo – Francisco Serradilla

¿Es un tema de tesis doctoral?

Sí ☒

NO ☐

Resumen

El objetivo es desarrollar un método preciso para posicionar un vehículo autónomo en carretera a partir de la información sensorial generada por diversas fuentes tales como laser scanner 3D, unidades inerciales y GPS.

Esta información debe ser procesada y filtrada a fin de localizar el vehículo en la carretera con suficiente precisión como para llevar a cabo un guiado autónomo seguro y eficiente.

Enlace a la página de su grupo de investigación: www.insia-upm.es

Publicaciones del proponente o grupo de investigación en el tema propuesto:

Autores (p.o. de firma): Alberto Díaz, Francisco Serradilla, José Eugenio Naranjo, Jose Javier Anaya, Felipe Jiménez

Título: Modelling the Driving Behaviour of Electric Vehicles using Smartphones and Neural Networks

Ref. 1 revista: IEEE Intelligent Transportation Systems Magazine 0 Libro

Clave: Volumen: Fall 2014 Páginas, inicial: 44 final: 53 Fecha: 2014

Editorial (si libro): IEEE

Lugar de publicación: ES CLAVE: R SCI

Autores (p.o. de firma): Felipe Jiménez, José Eugenio Naranjo, Óscar Gómez
Título: DISPOSITIVO UNIVERSAL PARA EL CONTROL AUTOMÁTICO DE LA DIRECCIÓN DE UN VEHÍCULO

Ref. 1 revista: DYNA 0 Libro

Clave: Volumen: 89-4 Páginas, inicial: 398 final: 404 Fecha: 2014

Editorial (si libro): Órgano Oficial de Ciencia y Tecnología de la Federación de Asociaciones de Ingenieros Industriales

Lugar de publicación: ES CLAVE: R SCI

Autores (p.o. de firma): Anaya, José J. - Talavera, Edgar - Naranjo, José E. - Jiménez, Felipe - Zato, José G.

Título: Vehicular GeoNetworking based Communications to support Cooperative Safety Systems

Ref. 1 revista: Securitas Vialis 0 Libro

Clave: Volumen: 18 Páginas, inicial: 54 final: 69 Fecha: 2014

Editorial (si libro): Springer

Lugar de publicación: ES CLAVE: R

Autores (p.o. de firma): A. díaz, F. Serradilla, J.J. Anaya, J.E. Naranjo, F. Jiménez

Título: ESTIMACIÓN DE LA AUTONOMÍA DE UN VEHÍCULO ELÉCTRICO SEGÚN EL ESTILO DE CONDUCCIÓN

Ref. 1 revista: DYNA 0 Libro

Clave: Volumen: Marzo - Abril 2015 | Vol. 90 nº2 Páginas, inicial: 1 final: 6 Fecha: 2015

Editorial (si libro): DYNA

Lugar de publicación: ES CLAVE: R SCI

Autores (p.o. de firma): Felipe Jiménez, Francisco Serradilla, Alfonso Román, José E. Naranjo

Título: Bus line classification using neural networks

Ref. 1 revista: Transportation Research Part D 0 Libro

Clave: Volumen: 30 Páginas, inicial: 32 final: 37 Fecha: 2014

Editorial (si libro): Elsevier

Lugar de publicación: UK CLAVE: R SCI

Autores (p.o. de firma): José J. Anaya, Edgar Talavera, Felipe Jiménez, Nuria Gómez and José E. Naranjo

Título: A Novel Geo-Broadcast Algorithm for V2V Communications over WSN

Ref. 1 revista: Electronics 0 Libro

Clave: Volumen: 3(3) Páginas, inicial: 521 final: 537 Fecha: August, 2014

Editorial (si libro): MDPI

Lugar de publicación: UK CLAVE: R

Autores (p.o. de firma): Jiménez, F.; Naranjo, J.E.; Gómez, O.; Anaya, J.J.

Título: Vehicle Tracking for an Evasive Manoeuvres Assistant Using Low-Cost Ultrasonic Sensors

Ref. 1 revista: Sensors 0 Libro

Clave: Volumen: 14 Páginas, inicial: 16498 final: 16521 Fecha: 2014

Editorial (si libro): MDPI Lugar de publicación: Suiza CLAVE: R SCI