UNIVERSIDAD COMPLUTENSE
MADRID

FACULTAD DE CIENCIAS FÍSICAS

CURRICULUM VITAE DEL PROFESOR

Nombre:	David	Apellidos:	Alejo Teissière
Categoría Académica:	Profesor Ayudante Doctor		
Departamento:	Sección Departamental de Arquitectura de Computadores y Automática (Físicas)		
Facultad (si no es Fac. Físicas):	Facultad de Informática		
Despacho:	02.225.0	Teléfono:	
Correo electrónico:	davalejo@ucm.es		

Información Actividad Docente

Nº de Quinquenios: No procede

Asignaturas impartidas en los últimos 5 cursos

(T:Teoría, P:problemas L:Laboratorio)

Curso 2022-23. Universidad Complutense de madrid
Grado en Desarrollo de Videojuegos: Simulación de sistemas físicos (T,L)
Grado en Ingeniería Electrónica de Comunicaciones: Sistemas Lineales (T,L). Optimización de Sistemas (L)
Máster Universitario en Nuevas Tecnologías Electrónicas y Fotónicas: Robótica y Mecatrónica (T,L).
Máster Universitario en Ingeniería de Sistemas y Control: Prácticas de Computación y Robótica (T,L).

Curso 2018-19 - Curso 2021-22. Universidad Pablo de Olavide de Sevilla.
Grado en Informática de Sistemas de Información:
- Sistemas Digitales (T,L). 1º curso.
- Fundamentos de Computadores (T, L). 1º curso.
- Redes de Computadores (T, L). 2º curso

Resultados de la evaluación docente (Docentia) últimos 5 años

Evaluación docente con notas superiores a 4 en media en todos los cursos según encuesta interna de la Universidad Pablo de Olavide.

Proyectos de innovación docente últimos 5 años

- UCM-Robotarium. "Desarrollo y construcción de una plataforma de experimentación robótica multiagente para la realización de prácticas presenciales y remotas". Curso 2022-23.

- Universidad Pablo de Olavide (UPO). "Empleo de herramientas de computación y desarrollo colaborativas en la nube para la enseñanza remota de Robótica y Visión Artificial". Curso 2020-21.

- Universidad Pablo de Olavide. "Aplicación de la metodología "Flipped classroom" a la Asignatura Robótica y Visión Artificial". Curso 2021-22.

Información Actividad Investigadora

Nº de Sexenios	No procede	Periodo último Sexenio	
Líneas de Investigación	Planificación de trayectorias y coordinación en sistemas de múltiples robots. Localización de robots en entornos sin GPS y con visibilidad reducida.		
Grupo UCM de Investigación	Ingenieria de Sistemas, Control, Automática y Robótica (ISCAR-UCM).		
Portal Producción Científica UCM	https://produccioncientifica.ucm.es/investigadores/263649/detalle		
Información Adicional			